

モビルスーツアーカイブ RX-0 ユニコーンガンダム



MOBILE SUIT ARCHIVE

RX-0 UNICORN GUNDAM



モビルスーツアーカイブ RX-0 ユニコーンガンダム



MOBILE SUIT ARCHIVE

RX-0 UNICORN GUNDAM



【ユニコーン】

一角獣と呼ばれたガンダム

宇宙世紀0100年。UC計画のもと開発された

RX-0 ユニコーンの全貌に迫る。

UCMS専門書籍シリーズ第一弾！

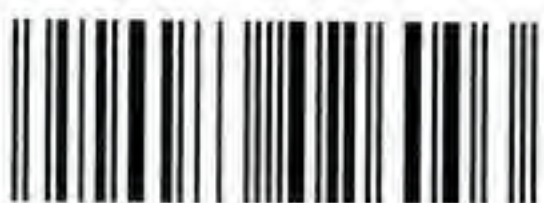
ISBN978-4-7973-8246-4

C0076 ¥2600E



9784797382464

定価 本体2,600円 +税



1920076026003

©創通・サンライズ

SB Creative



**機動戦士ガンダムUC設定考証を担当した小倉信也氏全面協力のもと、
RX-0 ユニコーンガンダム開発経緯やその能力に迫る。**



ISBN978-4-7973-8246-4

C0076 ¥2600E



9784797382464

定価 本体2,600円 +税



1920076026003

©創通・サンライズ

SB Creative

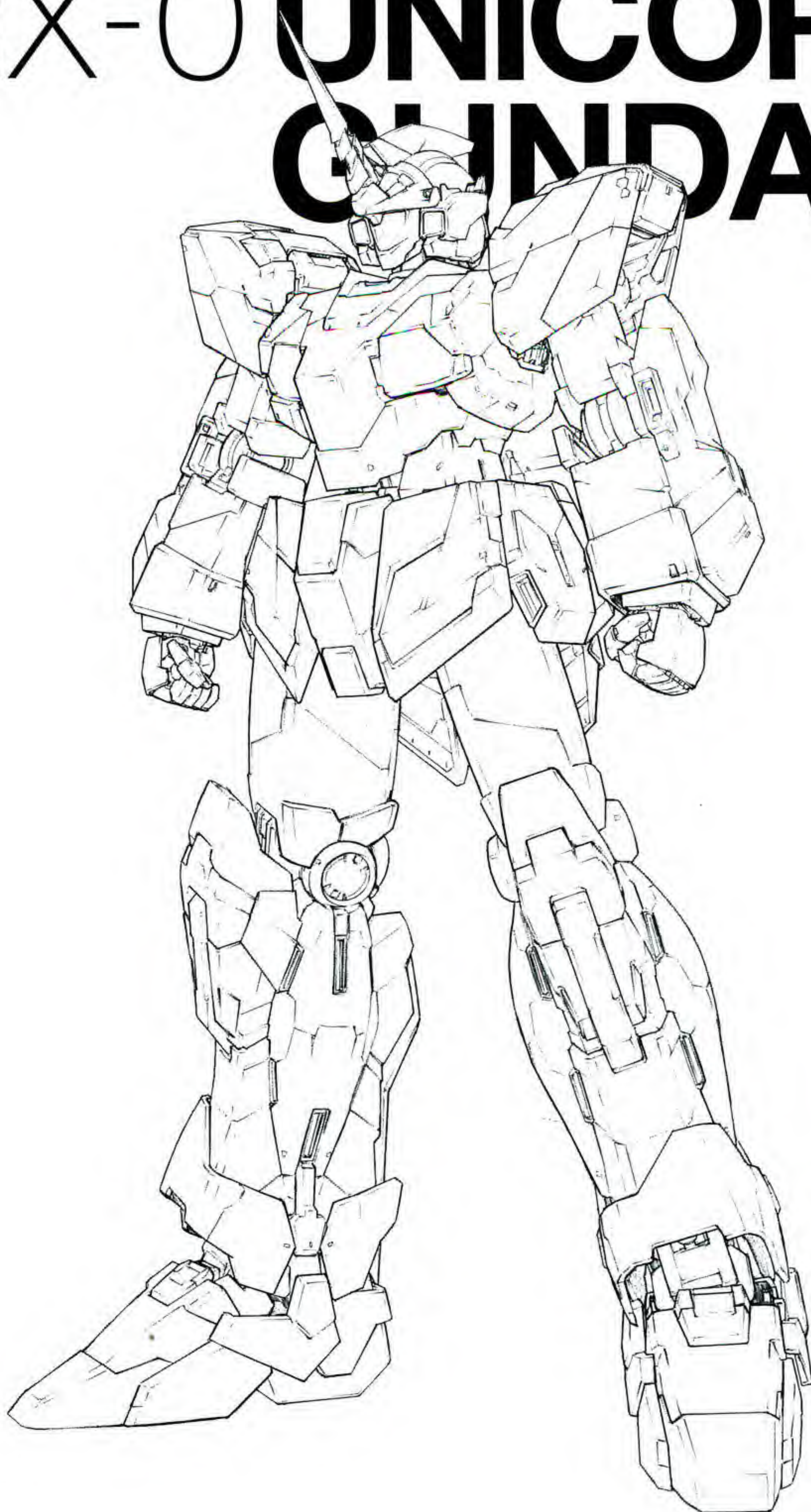


モビルスーツアーカイブ RX-0 ユニコーンガンダム



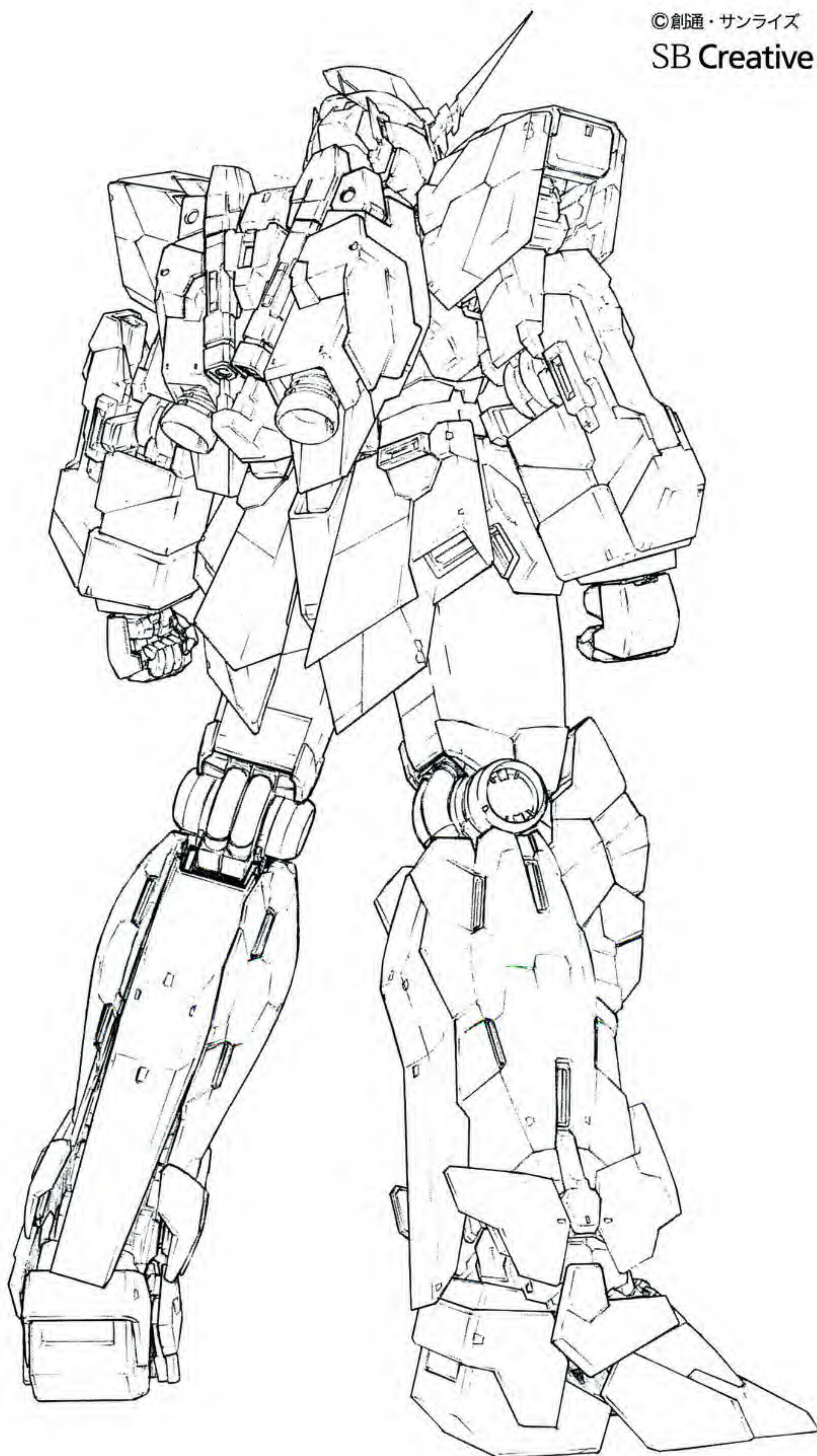
MOBILE SUIT ARCHIVE

RX-0 UNICORN GUNDAM





©創通・サンライズ
SB Creative




RX-0 UNICORN GUNDAM



近年、時限による機密指定の解除により、次々と公開されつつある各種公的資料によつて、長年、幻の機体とされてきたひとつのモビルスーツ（以下、MS）の存在が、徐々に浮き彫りになりつつある。型式番号RX-0、アナハイム・エレクトロニクス社が製造した、いわゆる「アナハイム・ガンダム」に連なる機体のひとつである。

宇宙世紀0090年代の半ばに、合計三機が製造されたとされるこの機体は、取り立てて目立った戦果を挙げることもないまま登録が抹消されており、乱造された数多の試作実験機と同様に、さして注目を集めることもなかった。しかしながら、いざ情報の一端が公開されるや、次々と驚くべき実体が明らかとなり、MS開発史においても無視できない特徴的な性格を持ち合わせていたことが分かってきたのである。本稿では、公開された公的機関発行の資料の内容を、これまでに得られている関係者の証言や非公式に囁かれていた情報と比較することで精査しつつ、この謎に満ちた幻獣の実像に迫りたいと思う。



CONTENTS

004	RX-0 Photo Files RX-0 フォトファイル
012	INTRODUCTION 序文
038	STRUCTURE AND SYSTEM 構造とシステム
064	ARMAMENT 携行火器
072	CAUTION SIGN コーション&モデックス
080	DEVELOPMENT HISTORY RX-0 開発経緯
092	BANSHEE & PHENEX バンシー&フェネクス
112	DEVELOPMENT OF PSYCHO FRAME サイコフレームの開発
118	PSYCHO FRAME サイコフレーム
105,107	THE DESIGN SPECIFICATION RX-0 機体の設計仕様

■ TEXT

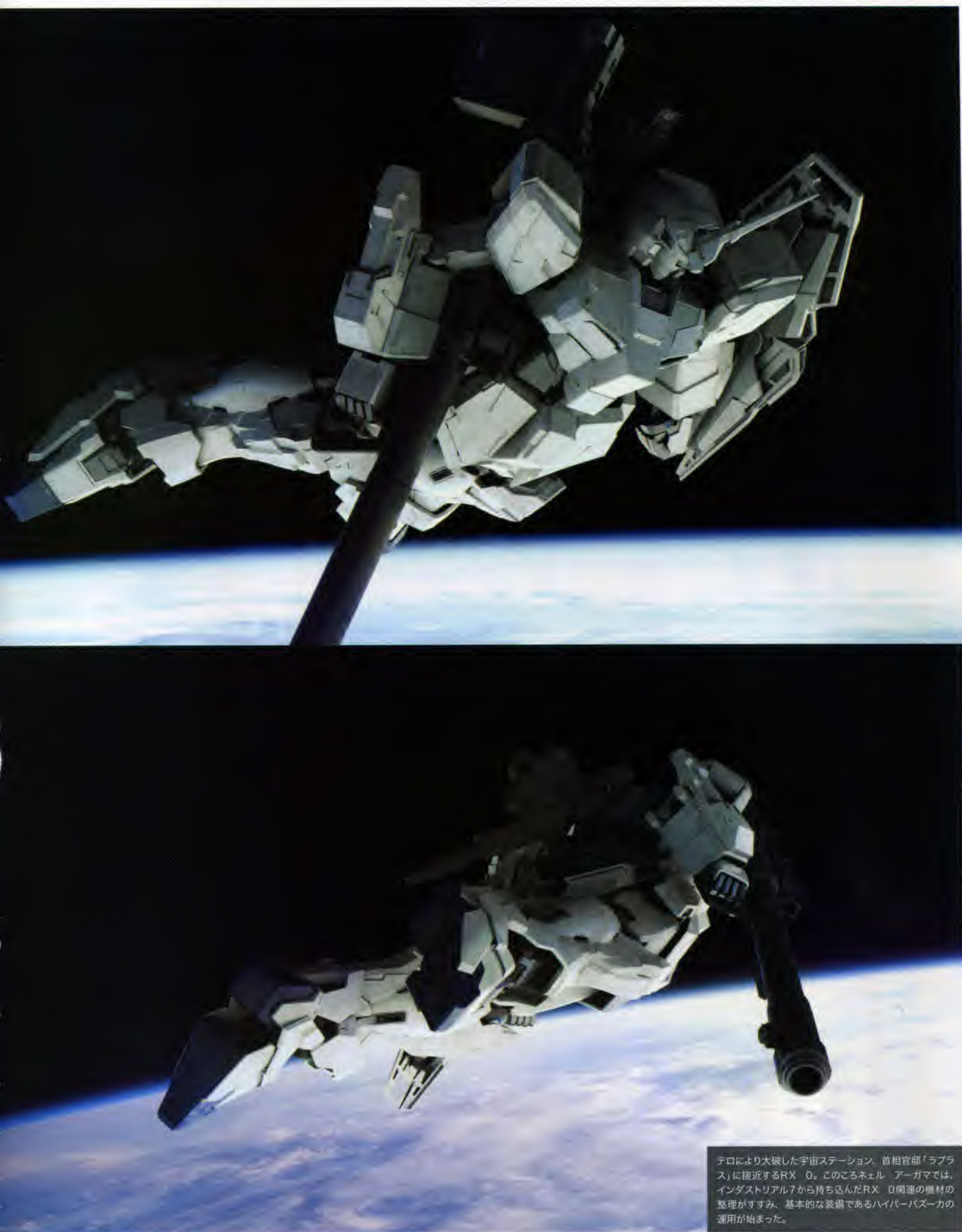
小倉信也 (p038-063,p064-068,p080-091,p105,p107,p112-117)
大脇千尋 (p001,p012-035,p098-102)
二宮茂幸 (NYASA) (p118-127)
大里 元 (p017,p044,p046,p050,p052-053,p056,p061,p072-079)
GAGraphic (p009,p070-071,p110-111&captions)

RX-0



UNICORN
GUNDAM





テロにより大破した宇宙ステーション、首相官邸「ラプラス」に接近するRX-0。このころネェル・アーガンでは、インダストリアル7から持ち込んだRX-0関連の機材の整理がすすみ、基本的な装備であるハイパーバズーカの運用が始まった。

「バラオ」から離脱する際、MSデッキの監視カメラがとらえたRX-0 一号機。右手にはネオ・ジオンから奪取したビーム・ガトリングガン装備している。この武装は偶然を装いネオ・ジオンにより用意されていたトラップであるという説があり、ビーム・ガトリングガンとRX-0のFCSをリンクさせた際にビーム・ガトリングガンの制御OSに仕込まれたソフトウェアがRX-0に感染。RX-0の情報が定期的にネオ・ジオン側に漏洩したと言われている。





RX-0が運用するビーム・マグナムはその威力から宇宙空間での使用を前提としているといわれる





連邦軍での使用実績の少ないビーム・ガトリングガンは、RX-0での運用実績からその能力が再評価されることとなった



RX-0の撃墜数は12機前後とされ少なめだが、戦闘の回数や宇宙世紀0096年当時の連邦軍MSパイロットが恐れた、MSN-06S シナンジュやNZ-666 クシャトリヤなどを退けた点は高く評価される。





RX-0のバーニア配置が良く判る写真。バーニアの配置場所はやや異なるものの配置数などはRX-93を元とした設計意図が感じられる。NT-D時、装甲内部に収納されていたバーニアが展開して高機動を支援する、しかしRX-0のプロペラントベレット容量は少なく、全力での機動は約180秒が限界といわれている。





宇宙世紀0096年の「ラプラス戦争」においてRX-0の実質的な母艦となった強襲揚陸艦ネェル・アーガンは、戦争終結後に破損箇所を修繕し再びロンド・ベル所属の艦として運用されている。本誌カバーで使用した画像は修理作業後の姿とされるが詳細は不明だ。





Photo by Amfibious Electronics AE

「アクシズ・ショック」の遺産

宇宙世紀0093年に巻き起こった第二次ネオ・ジオン戦争、いわゆる「シヤアの反乱」は、未だにジオン残党勢力に地球圏を揺るがす力があることを示す結果に終わった。たとえば、総戦力規模が限定的なものであったとしても、戦略・戦術を巧みに駆使することによって、地球への「コロニー落とし」のような悪魔の如き攻撃すらも可能とすることは、宇宙世紀0083年のアラーズ・フリートによる「星の屑作戦」によって証明されていたはずだった。だが、第二次ネオ・ジオン戦争の勝利の余韻に浸る中で、この教訓は忘れ去られてしまったのである。

いや、教訓は忘れられたのではなく、活かされなかったと表現した方が妥当かもしれない。宇宙世紀0090年3月21日に発足した、外郭新興部隊「ロンド・ベル」を始めとする地球連邦軍内の一部勢力は、必死に反政府組織の取り締まりを行っていたからだ。しかしながら、中央政府に見捨てられ、経済不況と難民問題にあえぐスペースノイドの多くは、シヤア・ダイクンの下で再編された「ネオ・ジオン」に味方した。こうして、民間人による不服従や妨害工作が横行し、「ロンド・ベル」の捜査は空振り続きに終わることになる。

そして、その裏で月面資本やジオン共和国内に潜伏するシンパの支援を受けつつネオ・ジオンは着々と準備を整え、ついに動き出す。小惑星「ファイブス・ルナ」を攻撃しこれを占拠すると、核パルスエンジンに点火。軌道を変更し、地球への落下軌道に乗せたのである。かくして宇宙世紀0093年3月4日、当時、地球連邦本部が置かれていたチベット・ラサ地区への「隕石落とし」が敢行されたのだ。シヤアが企図した「地球寒冷化作戦」の初手は、完全に成功したのである。

これを受け地球連邦政府は、アテナウアー・パラ参謀次官をサイド1「ロンデニオン」に派遣し、シヤア・ダイクンとの直接交渉に臨む。そして、小惑星「アクシズ」の売却と引き換えに

武装解除を約束させるのだが、結局のところ裏切られる形に終わり、ネオ・ジオン艦隊による小惑星「ルナツー」への奇襲攻撃を招いてしまう。この失態によって一時的に「ルナツー」を占拠されたばかりか、貯蔵していた核兵器を強奪された結果、「アクシズ」の核パルスエンジンへの点火を許したのは、まさに痛恨事と言えよう。

結果として、この隕石落としは「ロンド・ベル」による必死の抵抗により阻止されることになり、「核の冬」の到来という最悪のシナリオは回避された。しかしながら、その経緯を巡っては、戦闘終了直後から高度の報道規制が敷かれており、未だに不明な点が多い。

軍広報が発表した二次報告によると、「ロンド・ベル」の白兵戦部隊がアクシズ内部に爆発物を設置することで、小惑星を中程より分断、地球への落下を阻止したとされている。しかしながら、この発表に対しては、当初から正確性を疑問視する声が寄せられていた。分断されたアクシズが「重力の井戸」から脱して離れていく中で、これらを包み込むように生じた発光現象が、各地で記録されていたためである。

さらに、あるアマチュア天文学者が、公立天文台が発表していた観測結果に基づいて計算した結果として、「分断されたアクシズのうち一方が、爆発によってフレキを掛けられる形となり、地球への落下が確定的な状況に陥っていた」という分析を発表したことで、大きな騒ぎへと発展していった。地球各地で観測されていたオーロラに似た「光の帯」と相まって、何やら超常現象めいた「奇跡」が起きていたのではないかという噂が駆け巡ったのである。

だが、ほどなく連邦政府は謎の発光現象について、アクシズ分断により飛散した大量の破片と粉塵が、大気の摩擦熱で焼かれた結果として生じたものであるという「最終報告書」を発

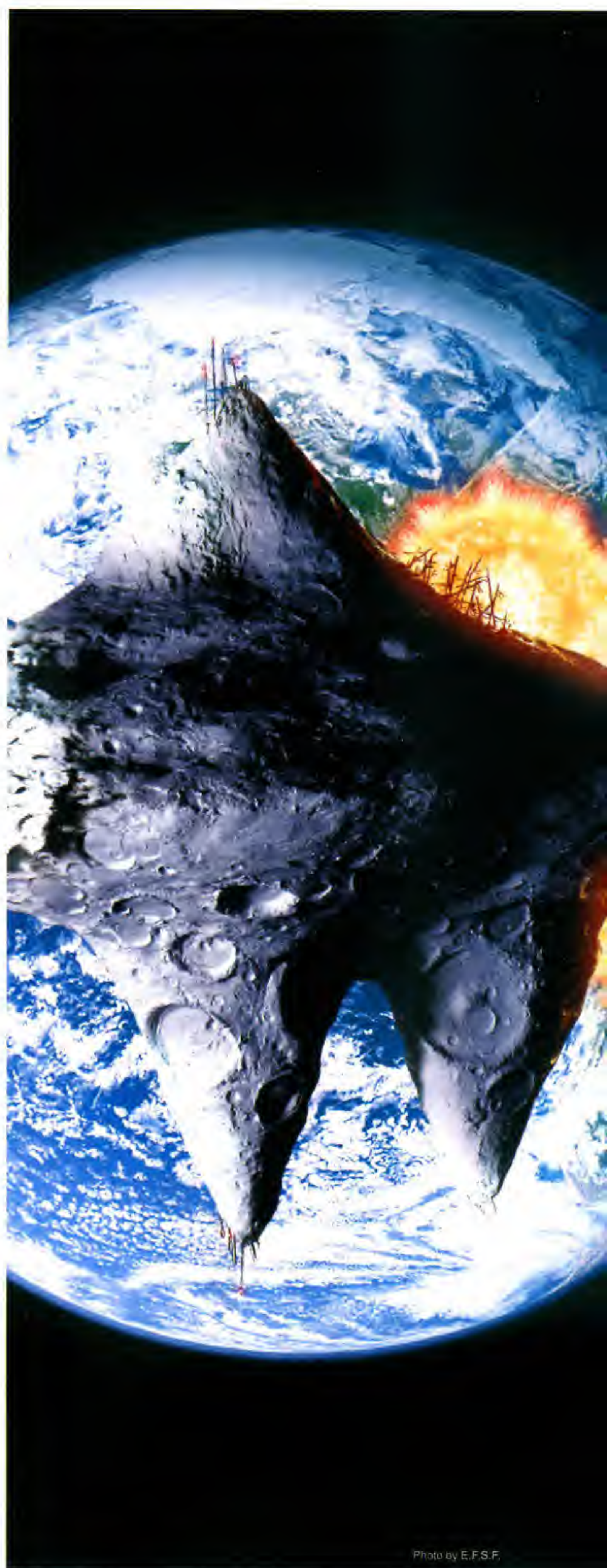


Photo by E.F.S.F.

表。さらに二年戦争の英雄としても有名な「ロンド・ベル」司令
ブライト・ノア大佐の公聴会の様子を公表し、同隊によるアク
シズ分断作戦の成功をアピールすることで、「連の噂は尻すばみ
に消えていくこととなった。

しかし、近年の情報公開により、これらの発表が行われた
裏で、調査部門から宇宙軍参謀本部に対し、「最終報告書」
とまったく異なる内容のレポートが提出されていたことが判明
している。同年3月末にまとめられたこのレポートによると、
アクシズ攻防戦に投入されたサイコミュ搭載MS、RX-93
Vガンダムが存在が、ひとつの鍵になっていた可能性が指摘されて
いたのだ。

RX-93が「ロンド・ベル」に納入され、同隊艦載MS部隊
の隊長であるアムロ・レイ大尉の手で運用されたとの記録が残
されている。この機体には、当初実装予定がなかったものの、
その最終段階において「サイコフレーム」なる新素材が用いられ
ていたという。これはサイコミュ機能を有する微細なコンジュ
ター・チップを、金属粒子レベルで鑄込んだ構造部材とされる

もので、コクピットブロックの周辺に実装することで、サイコミュ
デバイスの小型軽量化や感応波の伝達効率の向上が可能とさ
れる新機軸の部材である。

そして、サイコフレームは、各種テストにおいて実際に高い効
果を発揮する一方、処理可能な許容値を超える感応波を受信
した場合、原因不明の発光現象を引き起こすなど、開発段
階から未知の領域が大きい存在だとも言われていた。さらに、
一説では発光現象は時として物理エネルギーに転化し、正体不
明の力場（俗に「サイコ・フィールド」と呼ばれる）を形成する
ことさえ指摘されていたのである。

軍の調査部門が、アクシズの不可解な軌道変更を説明する
仮説としてレポートに記載したのは、パイロットであるアムロ・
レイ大尉の感応波に加え、「隕石落とし」の恐怖から生じる人
類全体の無意識下の危機感が、RX-93に搭載された「サイ
コフレーム」を媒介として、巨大な力場を形成し、大質量のア
クシズを弾き飛ばしたというオカルトめいたものであった。とは
いえ、それ以外に「地球上への落下が確定的であった大質量の

小惑星を弾いた」という「アクシズ・ショック」現象を証明する
手立てもなく、ひとまず参謀本部の高官たちも、この仮説を
受け入れたようだ。そのうえで、このような「ニュータイプ能力」
に基づく「奇跡」を、ニュータイプ論を唱えたジオン・ズム・ダ
イクンの思想的継承者たちに利用されぬためにと封殺を狙い、
一連のレポートを機密指定すると同時に、「ロンド・ベルによる
分断作戦の成功」を大々的にアピールする公式見解を発表した
のだった。

さらに参謀本部は、「アクシズ・ショック」の要因と目される
「サイコフレーム」関連技術の機密レベルを、最高のAAA級に
引き上げ、開発元であるアナハイム・エレクトロニクス社（以下、
AE社）にも情報管理の徹底を求めたのである。このほど公開
された記録によると、既に「第二次ネオ・ジオン戦争」からひ
と月も経過していない宇宙世紀0093年3月時点で、こうし
た決定が速やかに行われており、AE社に表向き「サイコフレ
ーム」の開発を中止させるとともに、その情報の二括管理を実施。
極秘裏に研究開発を続行することとしたのである。



月付近でのテスト飛行中に撮影された一枚。RX-0のテストには主に非ニュータイプのパイロットが担当したと言われる

UC計画

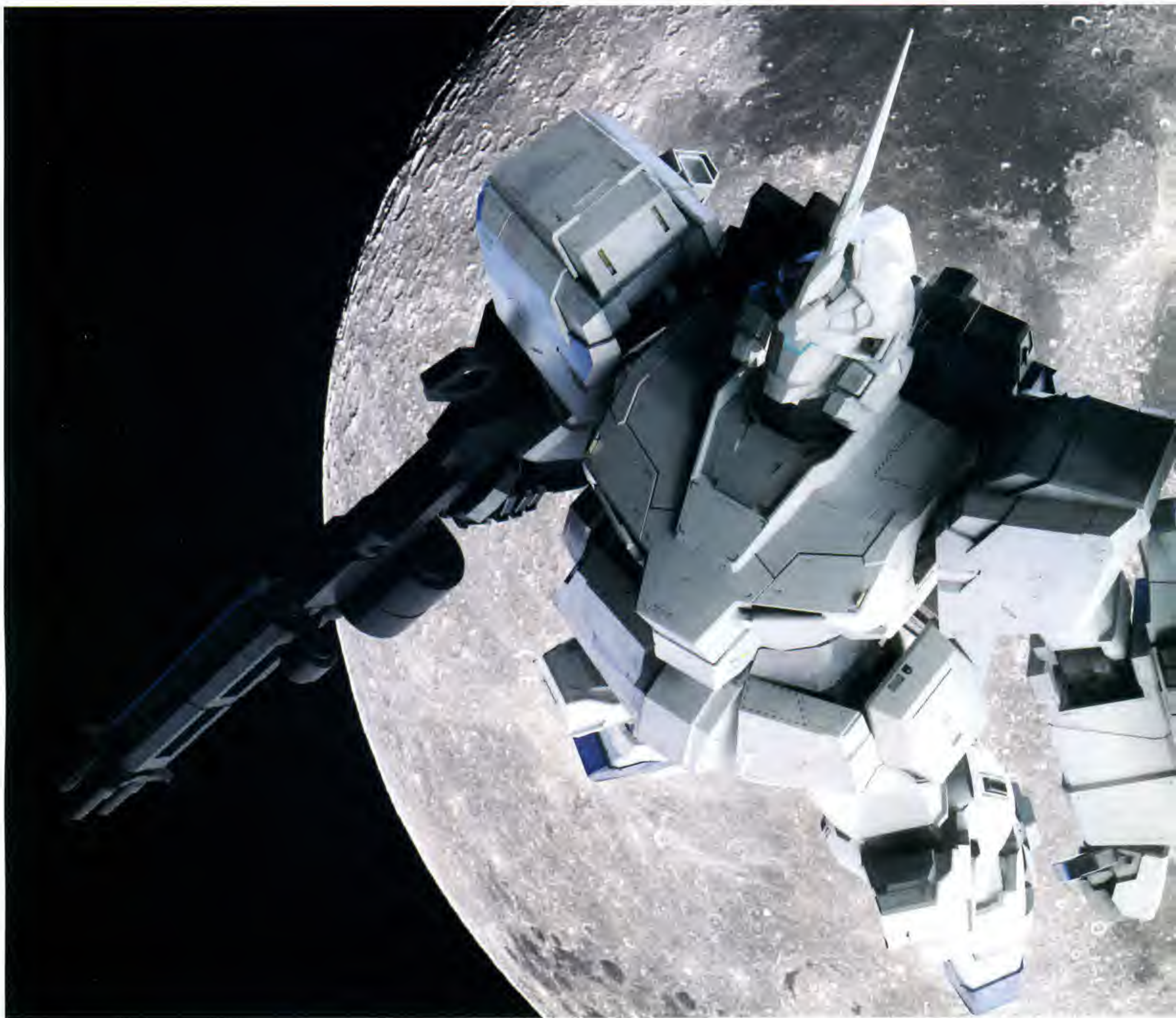
ネオ・ジオン軍が全戦力を投じて行った「地球寒冷化作戦」は、その要因がなんであれアクシズを地球に落下させる作戦の失敗により終わった。3月12日の戦闘において、旗艦「レウルーラ」こそ戦闘宙域から脱出させることに成功させたものの、主要艦艇の大部分を喪失したネオ・ジオン艦隊は、事実上、瓦解したのである。さらにシャア・デュランという指導者も戦闘時に行方不明となったことで、以後、組織としてのネオ・ジオンもまた、急速に影響力を失ってゆくこととなる。

かくして第二次ネオ・ジオン戦争は終結した。ジオニズムに根ざした宇宙移民独立派による武力闘争は、これに伴い下火になってゆくが、そうした状況にあつてなお、連邦宇宙軍内で再編計画が持ち上がる。宇宙世紀0100年に予定されていたジオン共和国の自治権放棄に合わせて、ふたたび独立運動が盛り上がりを見せることが懸念されていたためである。「第二次ネオ・ジオン戦争」による手痛い打撃の記憶も新しい状況であつて、襟を正さねばならないと軍上層部が考えたのも、無理からぬことと言えるだろう。

以上のような経緯を経て始まった連邦宇宙軍再建計画の枠内において、宇宙世紀0094年、ひとつの極秘プロジェクトが開始される。後にRX-0を生み出すことになるMS開発計画、「UC計画」である。

本当に地球連邦軍参謀本部の発案であつたのか、あるいは計画の委託先であるA.E.社からアプローチがあつてのことなのかは、今となつては判らない。しかしながら、どちらが発案者であるにせよ、両者が未知な部分が大きい「サイコフレーム」を利用しつつ、アンチ・サイコミュ兵器の開発を目指していたことは確かであろう。

「第二次ネオ・ジオン戦争」において、戦力に劣るネオ・ジオン艦隊が連邦宇宙軍の裏をかき、数々の作戦を成功させた背景にはいくつかの要因があつた。先にも述べたとおり、多数の民間人による協力があつたことも、そのひとつであろうし、連邦政府の高官を手玉に取った交渉術も大きな力となつたこ



とだろう。しかし、戦術的な面を見れば、サイコミュ搭載機
の存在は無視できない。「フィフスルナ」の制圧戦や、「ルナツー」
への奇襲攻撃においても、MSN-03 ヤクト・ドーガやMS
N-04 サザビーといったサイコミュ搭載機が要として機能し
ていたし、「アクシズ」を巡る攻防にしてもNZ-333a・ア
ジールが押し寄せる「ロンド・ベル」艦載MS部隊に対して壁
として立ちはだかった。そして、これらの機体を止めてみせた
のもまた、RX-93 νガンダムというサイコミュ搭載機だった
のである。たった二機のMSでは戦争の勝敗を左右できないと
は言っても、個々の戦闘局面においては十分に勝敗の行く末
を決定付ける可能性を持ちえるのである。

もちろん、サイコミュを搭載した第四世代MSの台頭は、
宇宙世紀0087年のグリプス戦役末期から、続く第二次ネオ・
ジオン戦争にかけて既に起こっていたが、これらの戦いにおいて
は大規模な艦隊戦も少なくなく、個々の機体の影響度は限
定的なものであった。しかし、第二次ネオ・ジオン戦争のよう
な比較的小規模の戦いの場合、少数の機体が与えるインパク
トも無視はできない。以上のような経緯から、軍上層部にお
いて、アンチ・サイコミュ兵器の必要性が議論され、これに対
する回答としてA.E.社が提示したのがサイコフレーム搭載機
を開発するという『UC計画』であったのだろう。

ただし、この手のアンチ・サイコミュ兵器という発想は、
何も新しいものではなかった。サイコミュという危険な新
兵器を開発したからには、同種の兵器による攻撃から身
を守るための方策を考案しようというのは自然の成り行
きとさえ言えよう。それが、宇宙世紀0090年代の連
邦陣営においては、サイコフレーム搭載機という選択肢で
あったということなのだろう。

フル・サイコフレームという発想

RX-93 ヴガンダムへのサイコフレームの実装は、先にも述べたように最終組立段階において急遽決定されたものであった。生産二台機の受領先であった「ロンド・ベル」にしても、この材質変更は直前まで知らされていなかったとされている。そして、RX-93の一号機は最終調整もままならぬ状況で実戦部隊に引き渡された結果、多大な戦果を挙げつつも「アクシズ」を巡る攻防戦で未帰還となったことは、よく知られた事実であろう。

このような結末は、当然のことながら開発を担当していたA.E.社にとって不本意なものであり、最終調整プランは別途存在していた。そのひとつが俗に「ヘビー・ウェポン・システム」と呼ばれるもので、コクピット・ブロック周辺に限定されていたサイコフレームを、駆動系にまで組み込む予定であったようだ。すなわち「フル・サイコフレーム機」のひな形が、宇宙世紀0093年時点で、既に計画されていたということである。

当時、フォン・ブラウン工場に勤めていたさる技師の証言によれば、HWS案は「宇宙世紀0100年にふさわしい機体」との触れ込みで開発されていたという。ところが、知つての通り「第二次ネオ・ジオン戦争」は、宇宙世紀0093年3月の一連の戦闘によって収束し、本機は仮想敵を失ってしまう。さらに表向き地球連邦軍参謀本部がサイコフレームの研究中止を命じていたため、既に計画案が社内の一応範囲に知れ渡っていたRX-93HWSは、白紙撤回せざるを得なくなったという事情もあったようだ。

ともかく、RX-93HWSはペーパープランに終わり、『UC計画』では新たなフル・サイコフレーム機が設計される運びとなった。そして、先行試作機として、A.E.社グラナダ工場

にて研究開発が進められていたMSN-06S シナンジュ・スライムが用いられることになる。ネオ・ジオン向けの「MSN」ナンバーに連なることから解るとおり、この機体は決して地球連邦軍に認可された機体ではなかった。ただし、宇宙世紀年にロールアウトしたこの機体の基礎的な機体構造は、RX-93のそれをほぼ忠実に引き継いだもので、実質的な後継機種といえる存在であったようだ。

MSN-06Sの最大の特徴は、ムーバブルフレームの構造材としてサイコフレームを採用したうえで、バイオセンサーを発展させた「インテンション・オートマチック・システム」を上初めて機体制御に用いた点であろう。全身に用いられたサイコフレームが操縦系のサイコミュを補助することで、パイロットの感応波をダイレクトに駆動系に送り込むというこのシステムは、実質的に「思考による機体の完全制御」を実現しており、既存のマン・マシン・インターフェイスをはるかに上回る反応速度と追従性を獲得することに成功していたようだ。

ただし、この機体は宇宙世紀0094年6月15日、クラッブ級巡洋艦「ウンカイ」にて輸送している最中に「袖付き」の通称で知られるフロントル派ネオ・ジオンの襲撃を受け、強奪されてしまう。この経緯に関しては、もとより譲渡する目的で仕組まれた「出来レース」であったとする説がまことしやかに囁かれているが、現時点でそれを証明する資料は存在していない。とはいえ、A.E.社がしばしば反政府組織に対して試作機を譲渡していたことは、細々とした例を挙げるまでもなく周知の事実である。MSN-06Sがほぼ無傷で「袖付き」の手に渡り、改修され、彼らの指導者であるフル・フロントルの愛機として運用されていた点を考えれば、あながちあり得ない説とも言えないだろう。むしろ「囁かれるべくして囁かれた噂」であると考え、筆者には思えるのだ。

ともかく「想定外のハプニング」で試作機を失ったA.E.社は、同年中に軍部からの正式な承認を受けると『UC計画』を本格的に始動。翌年宇宙世紀0095年にRX-0 ユニコーンをロールアウトさせている。

RX-0は、MSN-06S同様のフル・サイコフレーム機ではあったが、一種のリミッター機能が設けられていた。「インテンション・オートマチック・システム」は、あまりに過敏な反応を示すため、人間の知覚を上回る機動性が発揮され、パイロットへと強烈な負荷が加わることがMSN-06Sの稼働試験中に発覚していたためである。

そこで、RX-0には新たに「NT-D（ニュータイプ・デストロイヤー）」と呼ばれる独自のシステムと、これに連動する特殊な機体構造が実装された。通常状態では従来型の操縦系統を用いながらも、頭部ユニットのアンテナで敵機が発する感応波を捉えることでリミッターによる制限を解除。対サイコミュ戦闘を行うときのみ、「インテンション・オートマチック・システム」による機体制御を行うという仕組みである。

さらに「NT-D」発動時には装甲形状を変形させ、サイコフレームで構成されたムーバブルフレームを露出させるというモードチェンジ機能も盛り込まれた。実際問題として、このフレームの露出にどういった効果があるのかは、いまひとつ判然としていない。ある研究者は、フレームの発光現象と伴い展開される「サイコ・フィールド」と、外部装甲が干渉することを防ぐための設計ではないかとの推論を展開しているが、そもそもこの現象には未知数な部分が大きく、いかほど効果があったのかは判断が難しいところである。ともかく、露出したサイコフレームを発光させながら戦う本機の姿が、軍関係の記録や、民間人が撮影した映像などによって確認されている。

■肩部フローティング・フレーム

遊動式構造。サイコフレーム製のムーバブルフレームは分割されており、これらがスライド、旋回など移動して配置が変わり各部形状が変更される。このため外装の固定点を設けるために従来型構造材によるフレームが、各部位の構造端部に設置された。従来型構造材が用いられたのは構造強度の問題もあるが、特に精神感應波の影響を受けないことが重視されたためである。

■スプラッシュ・ガード

通称「襟」装甲。センサーの集中するターレット、すなわち頭部の駆動を司る頸部を保護する装甲。直接の攻撃に対する防御というよりも、周辺で起きた爆発などで飛散する破片などが駆動部に入り込むことを防ぐことが目的のものである。

■プライマリー・エンハンサー

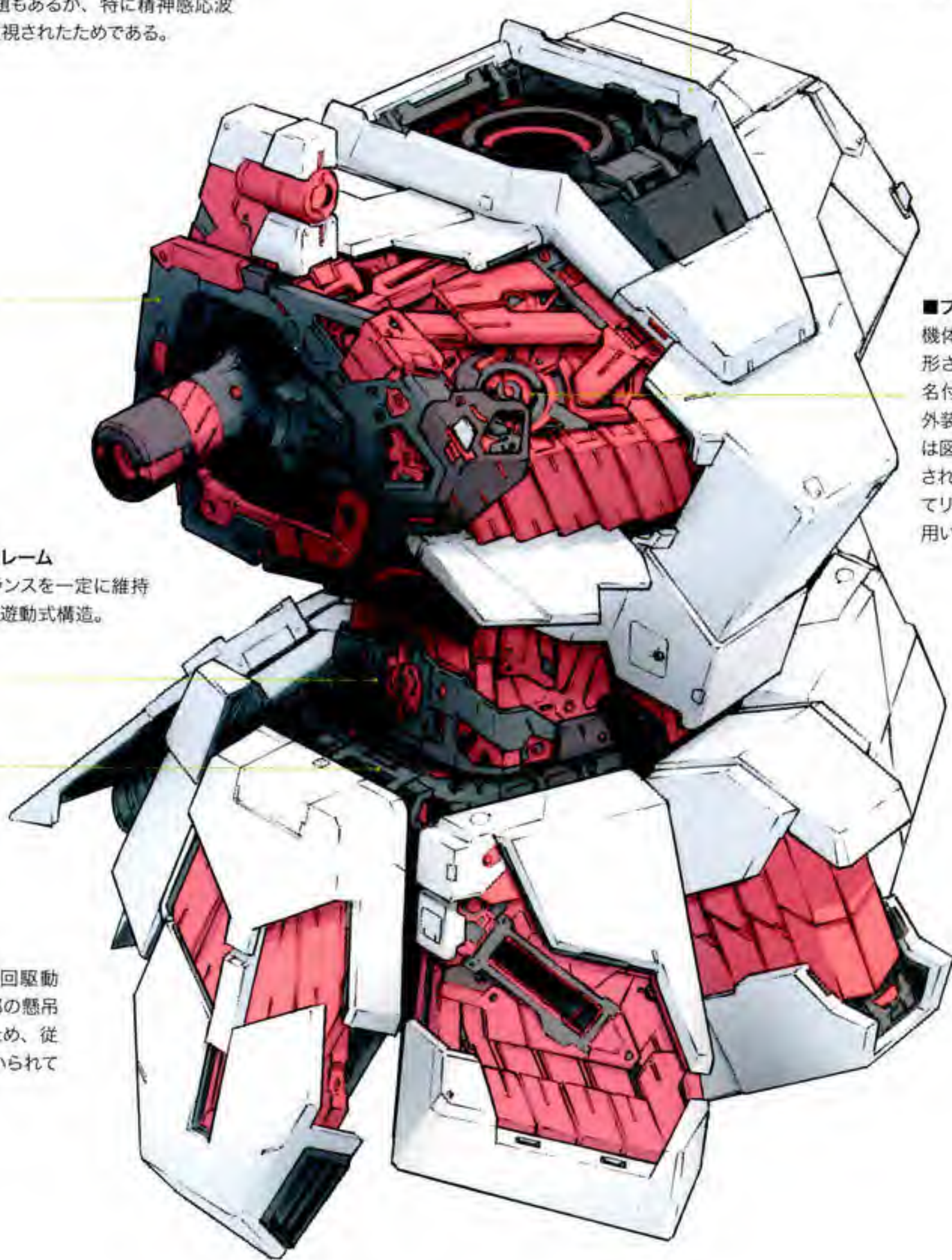
機体機能拡張のためにフレームを展開変形させる際の主駆動モーターのためこう名付けられた。実質は動力伝達アームを外装したフィールドモーターである。胸部は図のようにサーキュラー・タイプが使用されているが、搭載部位と駆動条件によってリニア・タイプ、シリンダー・タイプも用いられている。

■腰部フローティング・フレーム

腰部可動域の装甲クリアランスを一定に維持するため自律的に稼働する遊動式構造。

■ヴェントロ・フレーム

上下半身の接合部で、旋回駆動の支持フレーム。また腰部の懸吊式装甲支持基部ともなるため、従来型構造材を併用して用いられている。

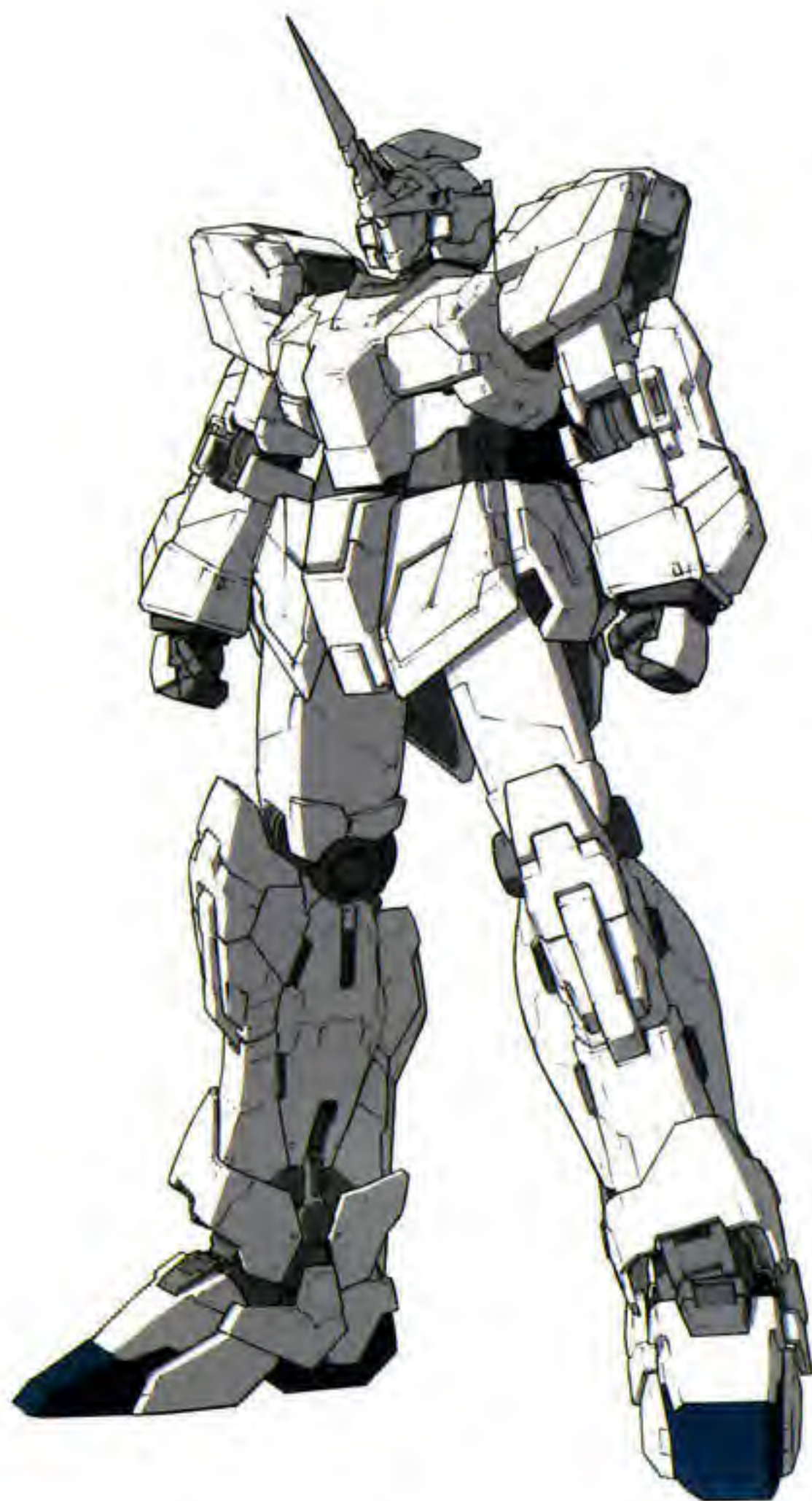


さらにRX-100を特徴付けるのが、「サイココミュ・ジャック」機能の搭載であろう。「NT-D」発動時に、敵性サイコミュ搭載機の機体制御や遠隔攻撃端末のコントロールを奪うというこの機能は、本機を「対二タイプ用のハンティング・マシン」と言わしめた最大の要因といえる。

ただし、「NT-D」として完全ではなかった。技術的な蓄積により安全性が高まっていたとはいえ、サイコミュ兵器特有の不安定さは常に存在していた。後に元AE社の社員を名乗る人物が、ネットワーク上に暴露した証言によれば、生産二号機による擬似「NT-D」稼働実験において、テストパイロットへの感應波の逆流現象が発生。一時的にコントロールを喪失し、暴走を許した結果、アグレッサー役を務めていたARX-014シルヴァ・パレット四機のうち三機を撃破、さらにRX-100のテストパイロットが死亡するという悲惨な事故が発生したと報告している。この証言の信憑性については疑問視する声が多いのも確かであるが、パイロットへの精神的負荷に関して、解決せねばならない問題があったようだ。そうでなくとも、高い反応速度と機動性能によってパイロットは強烈なGにさらされるため、肉体的な負荷が非常に高く、戦闘機動時には薬物投与による負担軽減を行う専用耐Gノーマルスーツの着用が求められたという資料もある。こうした問題により、「NT-D」発動時の限界稼働時間は五分程度とされ、高い戦闘能力を発揮しうる機体でありながらも、極めて慎重な運用が求められる「じゃじゃ馬」であったようだ。



02 RX-0 BANSHEE UNICORN MODE
ARMED ARMOR BS
ARMED ARMOR VN



01 RX-0 UNICORN UNICORN MODE

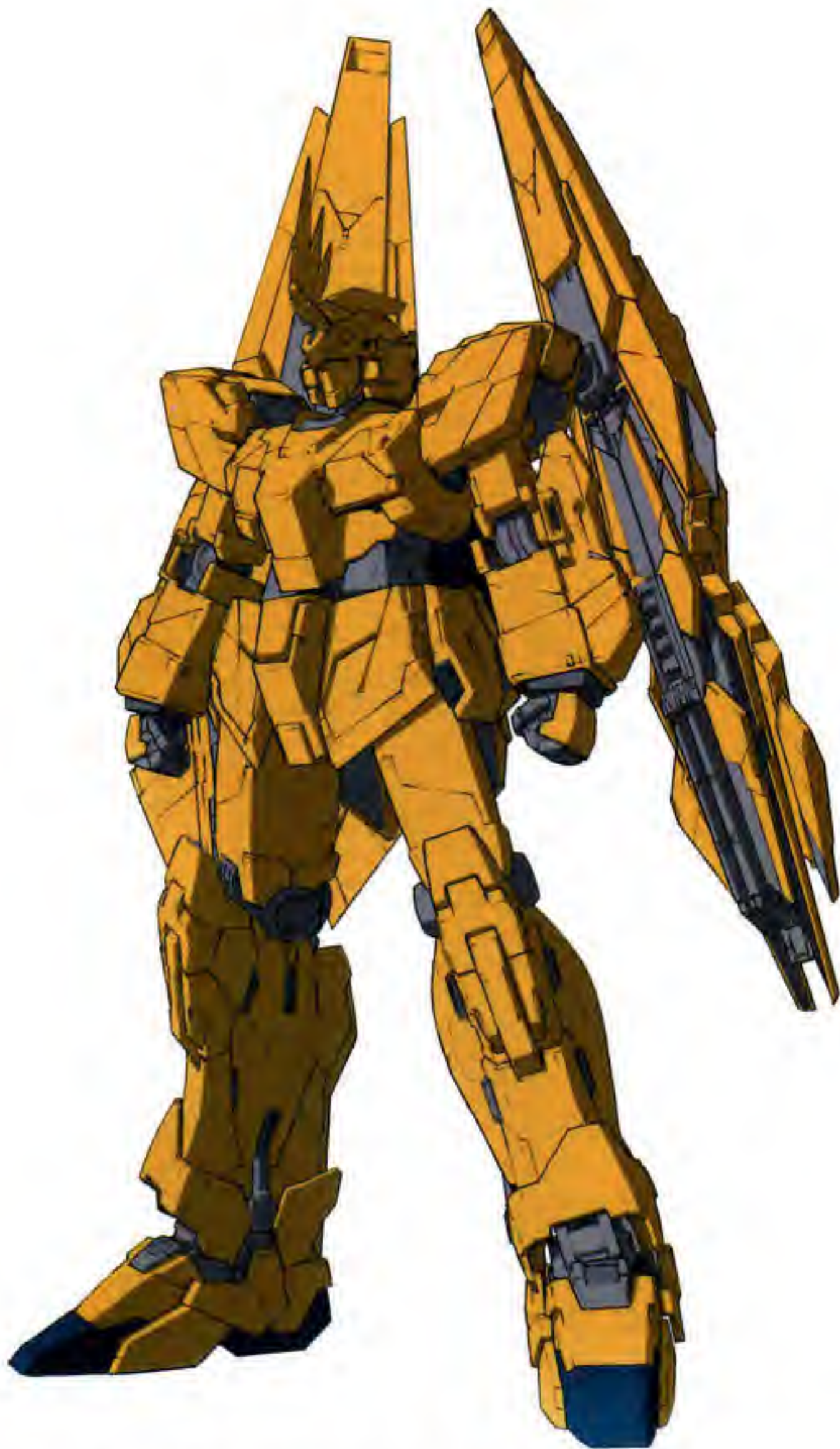
三機の兄弟機

現存する資料によるとRX-0は、宇宙世紀0095年から0096年にかけて、合計三機が製造されたようである。

AE社グラナダ工場でロールアウトした生産二号機は、純白の装甲と「ユニコーン」というペットネームが与えられ、二号機には漆黒の装甲と「バンシー」という名が与えられた。これらの機体は、それぞれAE社の手で各種試験に供され、宇宙世紀0096年に至るまで細かな調整が続けられることになる。ただし、一号機「ユニコーン」はビスト財団の当主、カーディアス・ビストの手に渡り、二号機はその妹であり、AE社の創業者一族であるカーバイン家に嫁いだマーサ・ビスト・カーバインの管轄下に置かれ、それぞれが別個に調整されていた点には注意が必要である。当時、カーディアスとマーサの兄妹は、お世辞にも良好な関係とはいえず、ビスト財団とAE社を巻き込んで組織内に二大派閥を形成していた。そうした意味において、最新鋭機であるRX-0は、派閥争いの道具にされていた感があるのだ。

こうした状況にあつて、「フェネクス」と呼ばれた三号機は、兄弟機とはいささか異なる経緯で生み出されたい。宇宙世紀0095年にAE社から先行納入されていた「フル・サイコフレーム」の素体をベースに、一号機と二号機の試験データを反映する形で、連邦宇宙軍が独自に組み上げたのだという。

この決定に関して記した軍関係の報告書によると、どうやらAE社と軍部の間にも、微妙な主導権争いが存在していたようだ。宇宙軍再編計画の一環としてフラグシップ機を開発するための「UC計画」が、ビスト財団の重鎮たちに政争の道具にされたあげく、私的に利用されているのではないか。そうした反発が地球連邦軍参謀本部内に存在したようで、軍部の完全な管理下に置かれた試作機を欲していたというのである。「フェネクス」と命名されたRX-0三号機に関して、



03 RX-0 PHENEX UNICORN MODE
ARMED ARMOR DE



02 RX-0[N] BANSHEE NORN UNICORN MODE
ARMED ARMOR XC

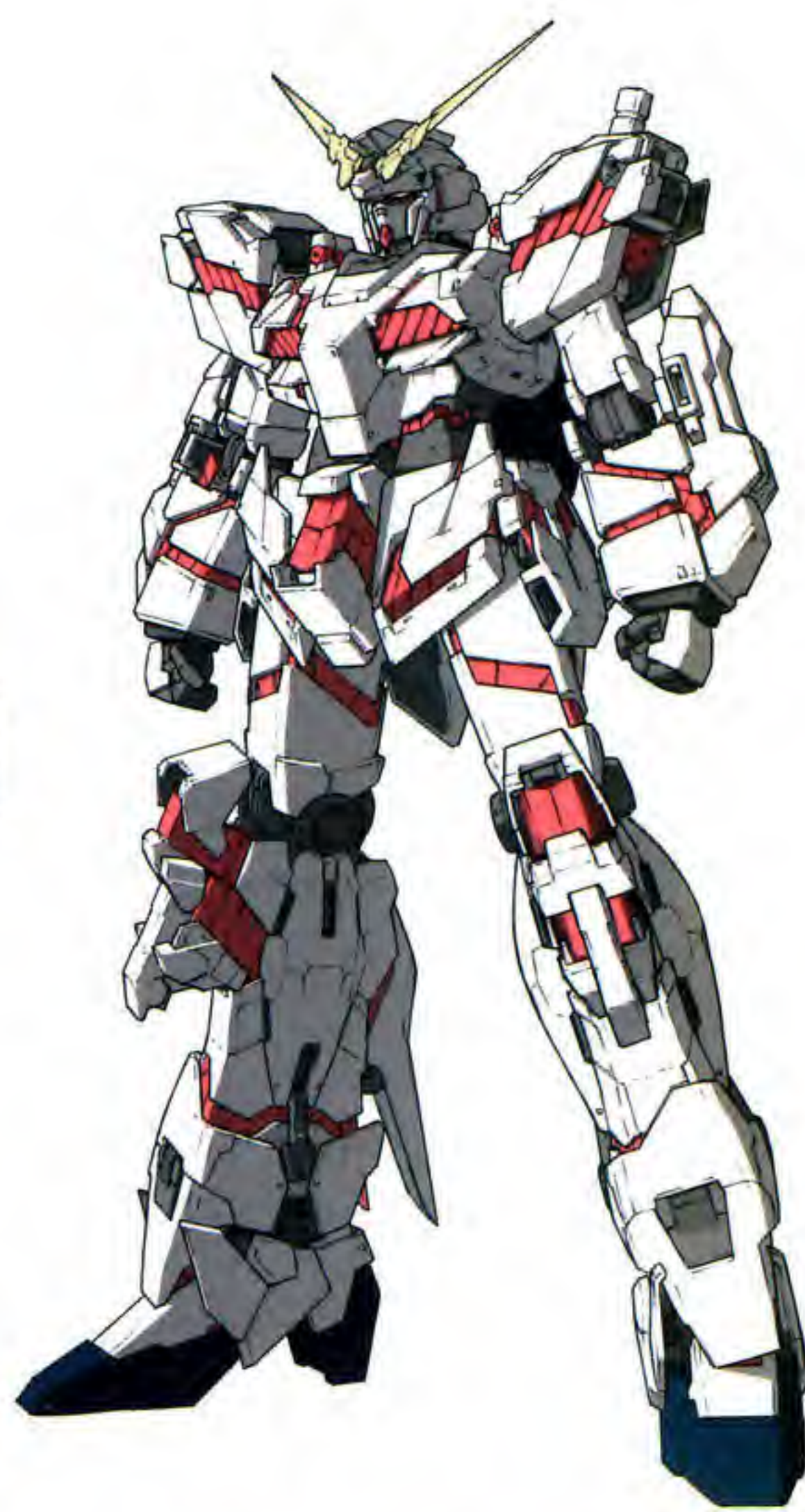
当事者のひとりであるマーサ・ビスト・カーバインは、軍がつまらない意地で勝手に作った機体であると評していたようだが、実際問題としてビスト財団が二機のRX-0を、半ば私物化していたことは、その後の運用実績を考慮して否定しようもない事実といえる。

例えばカーディアス・ビストは、一号機「ユニコーン」を自身の影響力を行使できるA.E.社所有の工業コロニー「インダストリアル7」へと移送させ、極めて個人的な思想に基づく仕様変更を加えていた。自らの「隠れ家」にRX-0を運び込んだ彼は「La+」なる特殊なシステムを、軍部への断りなく実装していたのである。当時、秘匿されていた「ラプラスの箱」（その正体は、宇宙世紀憲章を記したオリジナルの石碑）をユータイプパイロットの手に委ねるといって、いささかロマンチズムが過ぎる私的な計画のためにRX-0を利用したのである。後に軍警の取り調べに応じたマーサ・ビスト・カーバインの証言によれば、この「La+」なるシステムは、指定された座標で機体の「NT-D」を発動されることで、次々と座標を開示し、最終的には「ラプラスの箱」の在り処へと導くという仕掛けであったという。

カーディアスが行ったこの改修により、一号機「ユニコーン」は「ラプラスの箱」を開けるための「鍵」としての政治的な意味合いを持つに至り、地球連邦軍やフロンタル派ネオ・ジオンを始めとする各陣営による、壮絶な奪い合いを引き起こす結果となった。紆余曲折を経て最終的に「ラプラスの箱」はザビ家の忘れ形見、ミネバ・ラオ・ザビの手に渡り、彼女の言葉を通じて、全世界に対して「失われた宇宙世紀憲章」の秘密が暴露されることになるのだが、その辺りの政治的な評価や歴史に与えた影響については、歴史学者の筆に委ねたい。本稿の目的は、あくまでもRX-0の兵器としての側面に迫ることとであり、数少ない資料をもとに戦闘記録の検証を行うこととする。



02 RX-0 BANSHEE DESTROY MODE
ARMED ARMOR BS
ARMED ARMOR VN



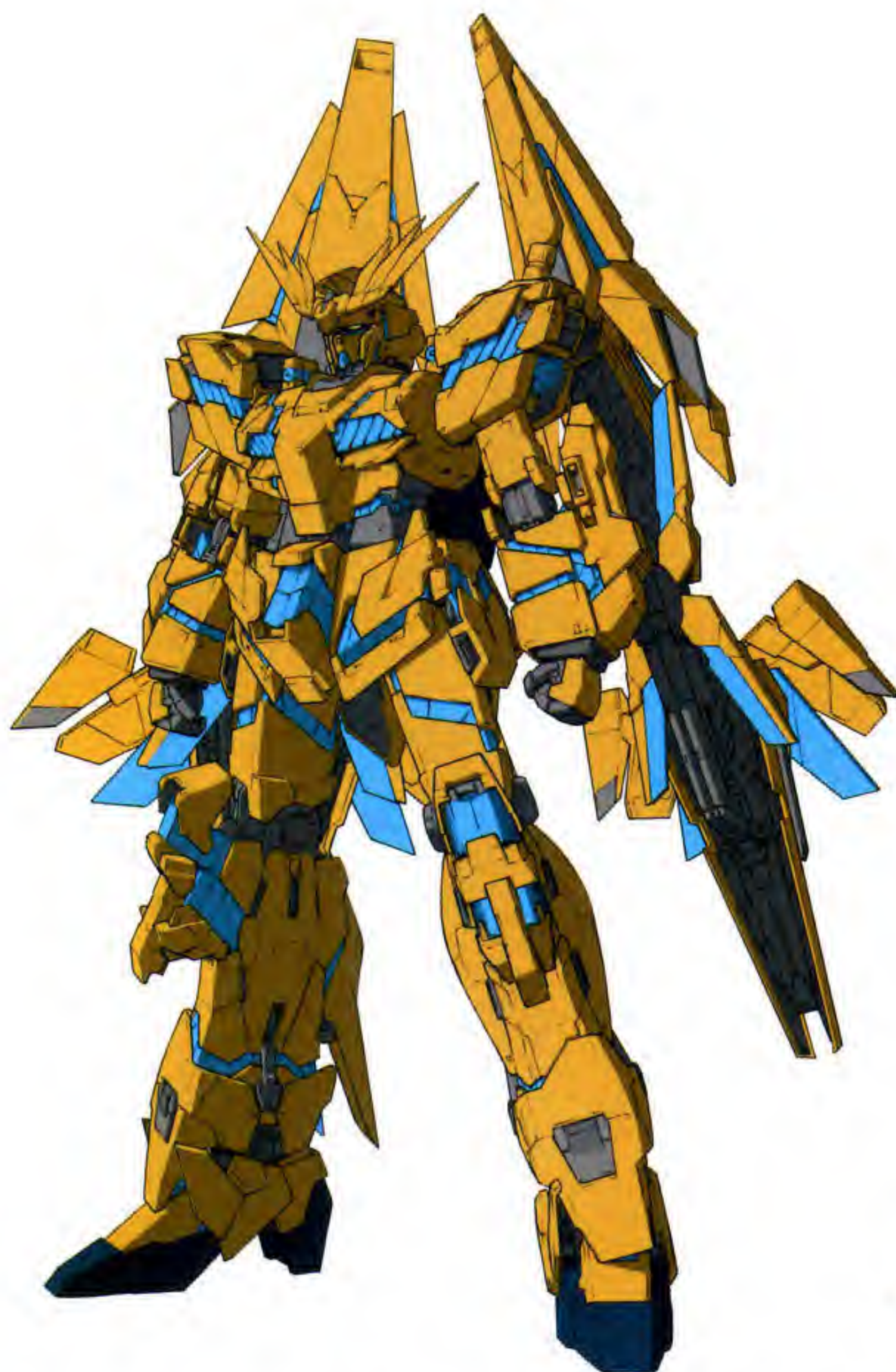
01 RX-0 UNICORN DESTROY MODE

それぞれの初陣

「一号機「ユニコーン」が「インダストリアル7」——より正確には同コロニーを建造していたコロニービルダー「メガラニカ」——へと送られ、かつてサイド5と呼ばれた暗礁空域の内部で極秘裏に運用試験を繰り返す一方で、二号機と三号機も独自の調整を続けていた。

これら二号機と三号機の調整に関しては、宇宙世紀0095年12月3日に比較評価試験と称して、ネオ・ジオン残党部隊への攻撃に用いられ、初陣を飾っている。いかに反政府組織が相手とはいえ、実戦において戦果を競わせる形での評価試験とは、いささか常識を欠く処置と言わざるを得ない。しかも、この戦闘において両機のサイコフレームが共鳴現象を起こして暴走し、同士討ちを展開。最終的に三号機「フェネクス」が、二号機「バンシイ」を攻撃して小破させる事態に発展した。さらに問題なのは、試験母艦「エシャロット」のブリッジが破壊され、試験の指揮を採っていたラーソン中将以下、多数の死傷者を出した点である。

軍部は死亡した乗組員の遺族に対して、ネオ・ジオンとの戦闘中に艦が被弾したものとだけ説明していたが、どうやら一部の生き残りが「エシャロット」を攻撃したのが三号機「フェネクス」であったと暴露したらしい。後日、遺族数名により軍部を相手取り、責任者の処罰と正式な謝罪、遺族年金の増額を巡る裁判が起こされ、法廷闘争へと発展してしまう。この裁判自体は、軍部と遺族側の間で示談が成立したらしく、さほど間を置かず訴えが取下げられたため、法廷で事実関係が明らかにされることはなかったが、その後の遺族たちの暮らしぶりからすると、相当な金額が動いたのは確かなようだ。証拠がない以上、断定はできないが試作機の暴走というスキャンダルの発覚を恐れ、軍側が早期の和解を受け入れたと考えるのが自然であろう。ともかく、この試験を境



03 RX-0 PHENEX DESTROY MODE
ARMED ARMOR DE



02 RX-0[N] BANSHEE NORN DESTROY MODE
ARMED ARMOR XC

にして三号機「フェネクス」に関する公的な記録は途絶えている。そして、二号機「バンシー」は北米オーガスタ基地へと送られ、修繕と改修を行いつつ重力下運用試験に供されることになる。

一方、一号機「ユニコーン」もまた災厄に見舞われる。宇宙世紀0096年4月7日、試験運用を行っていた「インダストリアル7」をフロントアル派ネオ・ジオン残党部隊が襲撃。これに応戦する形で、実戦に投入されることとなったのである。しかも正規のテストパイロットどころか軍関係者ですらない、民間人少年の手によって運用されていたにも関わらず、ネオ・ジオンのNZ-666クシャトリヤを小破させ、撃退することに成功していたというのだから驚きだ。

NZ-666は、RX-0との交戦状態に陥るまでの間に、「ロンド・ベル」所属のMS部隊と交戦していた。母艦である強襲揚陸艦「ネル・アーガマ」の航海日誌によると、一連の戦闘で、出撃したRGM-89「ジェガン」タイプと、RGZ-95「リゼル」タイプの約八割を戦闘不能か喪失しており、その大部分を件のNZ-666が撃墜したものと考えられている。そのような一騎当千の相手に対し、なぜ優位に戦いを進めることができたのだろうか？ それは、幸か不幸か初戦の相手が、サイコミュ搭載機であったことに要因があるように思う。

逃げ惑う市民が撮影した映像のなかには、NZ-666が無人攻撃端末「ファンネル」を用いてオールレンジ攻撃を展開する様子が確認できることから、相応の感応波を放出していた可能性が極めて高い。それゆえ、RX-0は感応波を感じし、「NT-D」を発動……「インテンション・オートマッチク・システム」モードへと移行したうえで交戦状態に突入したと考えられるのだ。それはすなわち、パイロットの思考により、機体を制御することが可能であったことを意味する。つまり、パイロットが素人同然であっても思考によるコントロールが可能となれば、熟練パイロット並とは言わないまでも、それなりの操縦を行えた可能性があるのだ。



連邦軍はニュータイプやサイコミュ兵器に対する不信感から、確実性の高い通常の武装を過剰にRX-0に装備させる傾向があった。



RX-0 一号機の追撃するため宇宙に上がったRX-0 二号機をとらえた画像。アームド・アーマーXCとアームド・アーマーDEを装備しているのが確認できる。



三号機は連邦軍により運用されたため地球軌道上での運用実験が多く行われた。三機のRX-0はそれぞれの機体が蓄積したデータを共有し合い、開発中、機体の蓄積データは常に同じ状態に保たれていた。



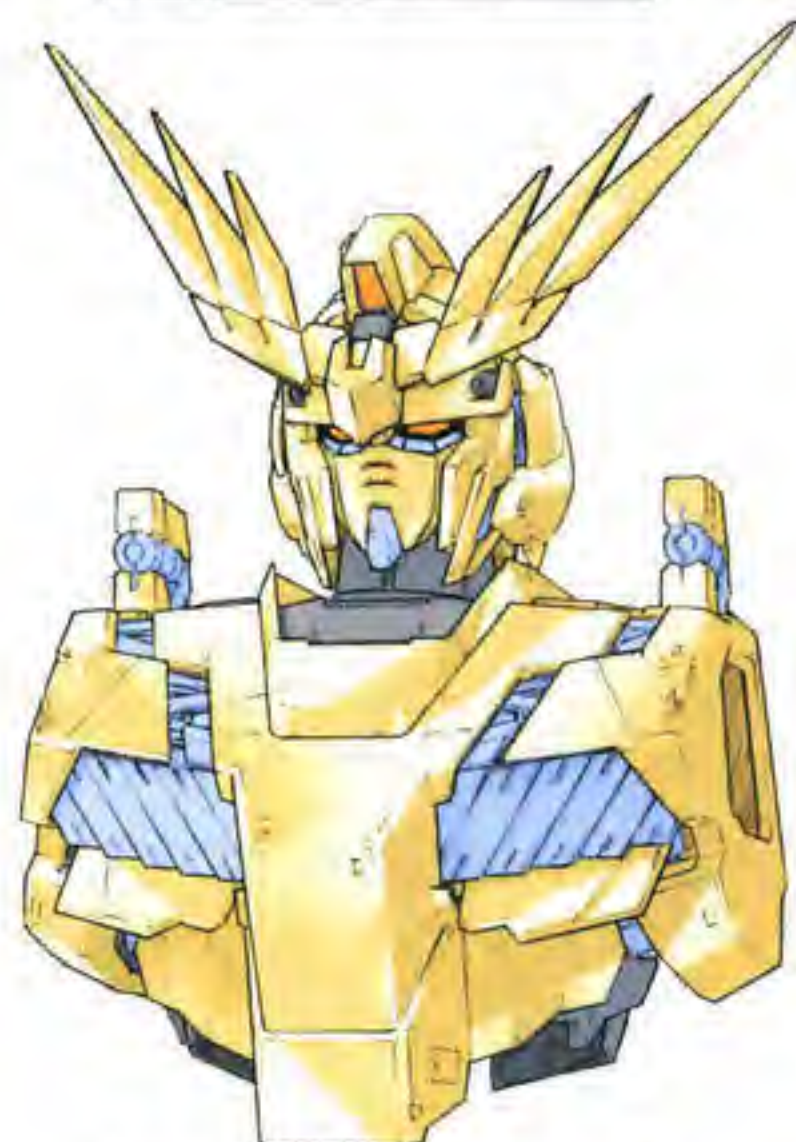
高空で姿勢制御テストを行う二号機。疑似的にNT-Dシステムを発動させている。



01 RX-0 UNICORN



02 RX-0 BANSHEE



03 RX-0 PHENEX

各種の情報を総合すると、RX-0はコロニービルダー「メガラニカ」内で起動すると、「インダストリアル7」内に侵入し、「ロンド・ベル」所属機と交戦していたNZ-666に組付いてこれを排除。コロニー外部へと押しやった後、空間戦を展開して、NZ-666を被弾させ撤退に追い込んだようだ。コロニーの外壁拡張工事に関連して、空間作業を行っていた作業員が、作業用プロシメスのカメラで撮影したとされる流出映像では、露出させた内部フレームを発光させた状態で交戦していたRX-0が、戦闘終了後に発光を停止、地球連邦軍機により曳航される姿が収められている。かくして初戦を生き延びたRX-0は、強襲揚陸艦「ネエル・アーガマ」に回収されたのだ。

なお、この連の戦闘に前後して、「メガラニカ」内部にてオリブドラフで塗装されたD-50Cロトの姿が目撃されている。当時の記録を総合すると、どうやらこれは連邦宇宙軍特殊作戦群「エコーズ（ECHOES）」の所属機らしい。おそらく、「ラプラスの箱」と——カーディアスにより私物化されつつ

あった——RX-0の確保を目指していたのであろう。そして結果的に、RX-0関連の予備パーツと装備一式、開発データは彼らの手によって「ネエル・アーガマ」に運び込まれたものと推測される。

また、マーサ・ピスト・カーバインの証言によると、この時、「ネエル・アーガマ」には彼女の意向で、カーディアスの息子、アルベルト・ピストが乗艦していたという。「ロンド・ベル」の所属艦を意のままに動かすための目付役であると同時に、父の「隠れ家」と部隊を導くための案内役であったようだ。むしろ、AE社重役である彼がたつたひとりで行動していたとは考えられないため、AE社の関係者も複数名が同行していたのだろう。実際、編集部では「ネエル・アーガマ」に乗艦していたと主張する元AE社の技師から証言を得ている。彼が主張するところによれば、彼はマーサの主導で進められていた二号機「バンシー」の開発計画に参加していたスタッフであり、「ネエル・アーガマ」に搬入された二号機用の試作武装のいくつかに関しては、データ上では知っていたものの、実物を見るのは初めてといった状況であっ

たという。したがって、最初からすべての装備を用いることはできず、調査と調整が完了したものから、順次、実戦投入していかなければならなかったというのだ。

事実、一号機「ユニコーン」の運用実績を見ると、「ネエル・アーガマ」によって確保された直後は、ビーム・マグナムを始めとする基本武装のみを装備して出撃していた。しかし、AE社から物資補給を受けたようには思えないにも関わらず、時が経つにつれ使用する武装種が増える傾向にあり、件の技師の証言と状況が一致する。「メガラニカ」でRX-0二号機の調整作業に従事していたスタッフが、いずれもカーディアス・ピストの子飼いの人材であった点を考慮すれば、案内役であるアルベルトにマーサ派の技師が同行していたという筋書きは、充分にありえるだろう。そのため、本稿では彼の証言も重要な情報源のひとつとして、取り扱うこととする。なお、一説にはアームド・アーチャー・シリーズやファンネル式の無線誘導端末も、「ネエル・アーガマ」に搭載されていたと言われているが、この点に関しては確たる証拠は存在しないことを付記しておく。



ユニコーンの軌跡

4月7日の戦闘の後、強襲揚陸艦「ネエル・アーガマ」は「インダストリアル7」周辺宙域から離脱し、何処かへと姿を消した。コロニー戦闘に巻き込まれた市民たちからの悲鳴まじりの第二報を聞きつけたマスコミ各社が、周辺コロニーから中継艇を飛ばしたものの、彼らが駆けつけた時には、既に連邦、ネオ・ジオンの双方が行方をくらましていたのである。

匿名を条件に取材に応じた「ネエル・アーガマ」の元クルーによれば、同艦はこの時、参謀本部からの指示に従い、周辺の暗礁宙域に逃げ込み「待機」していたのだという。「ネエル・アーガマ」は「ロンド・ベル」の所属であったが、この時、参謀本部からの密命を帯びて単艦行動中であり、原隊との連絡が取れない状況にあった。

そうした状況にあつて、ネオ・ジオン側は虎の子の総旗艦「レウルーラ」を動かし、孤立した「ネエル・アーガマ」を攻撃。件の元クルーの証言によるとRX-100ユニコーンは、応戦に出て初の撃墜を記録したものの、その後は続かず敵に鹵獲されてしまったという。どうやら、「インダストリアル7」で民間人少年がRX-100を起動させた際に、機体OSに食い込んでいた「La+」システムに、彼のバイオメトリクスが登録されていたらしい。故に「ロンド・ベル」側のパイロットでは動かすことができず、結局は戦力が不足するなかで、素人による再出撃を余儀なくされたようだ。結果、ビギナーズラックは訪れず、手練れのネオ・ジオン機に圧倒された結果、RX-100は未帰還に終わったのだ。

RX-100を奪取された後、「ネエル・アーガマ」は、連邦宇宙軍の補給部隊と合流。壊滅的な打撃を受けていた艦載M

Sの補充を受けた後、L1軌道上の暗礁宙域へと向かった。目的地は、サイド6所属の資源衛星「パラオ」。情報局からの報告により、奪われたRX-100が秘匿されている可能性が高いと判断しての行動だった。証言によると、フロントル派ネオ・ジオンの拠点と化していた同衛星を現有戦力のみで攻略せよとの命を受けた際には、クルーたちの間で参謀本部に対する不満が爆発。自殺に等しい無謀な作戦だとして、フリーフィンクルームの雰囲気は荒れに荒れたらしい。ところが、フェリーされていた客である「エコーズ」の指揮官、ダグザ・マククル中佐は、パラオ攻略をRX-100パイロットの少年を救出するための作戦であると定義することで、「ネエル・アーガマ」のクルーたちを奮起させたという。かくして、「ネエル・アーガマ」は、「エコーズ」の陸戦隊と共同で「パラオ」に対する拠点攻撃を敢行したのだ。

サイド6の地元メディアの報道によれば、「パラオ」の総督は、熱烈なジオンシンパとして有名な人物で、フロントル派に対して港湾施設や居住区画を開放していたという。地球連邦軍による奇襲攻撃の際にも、二〇機以上のMSが臨戦態勢待ちを受けており、激しい戦闘になったようだ。「パラオ」には採掘作業員とその家族を含む多くの民間人が居住していたが、その大半がネオ・ジオンのシンパであつたうえ、戦闘がパラオ周辺宙域で展開されたために、戦闘経緯を記録した資料がほとんど現存していない。詳細は定かではないが、RX-100とパイロットの少年は、「ネエル・アーガマ」へと戻ることに成功し、同艦とともに地球軌道上に向けて脱出したようである。

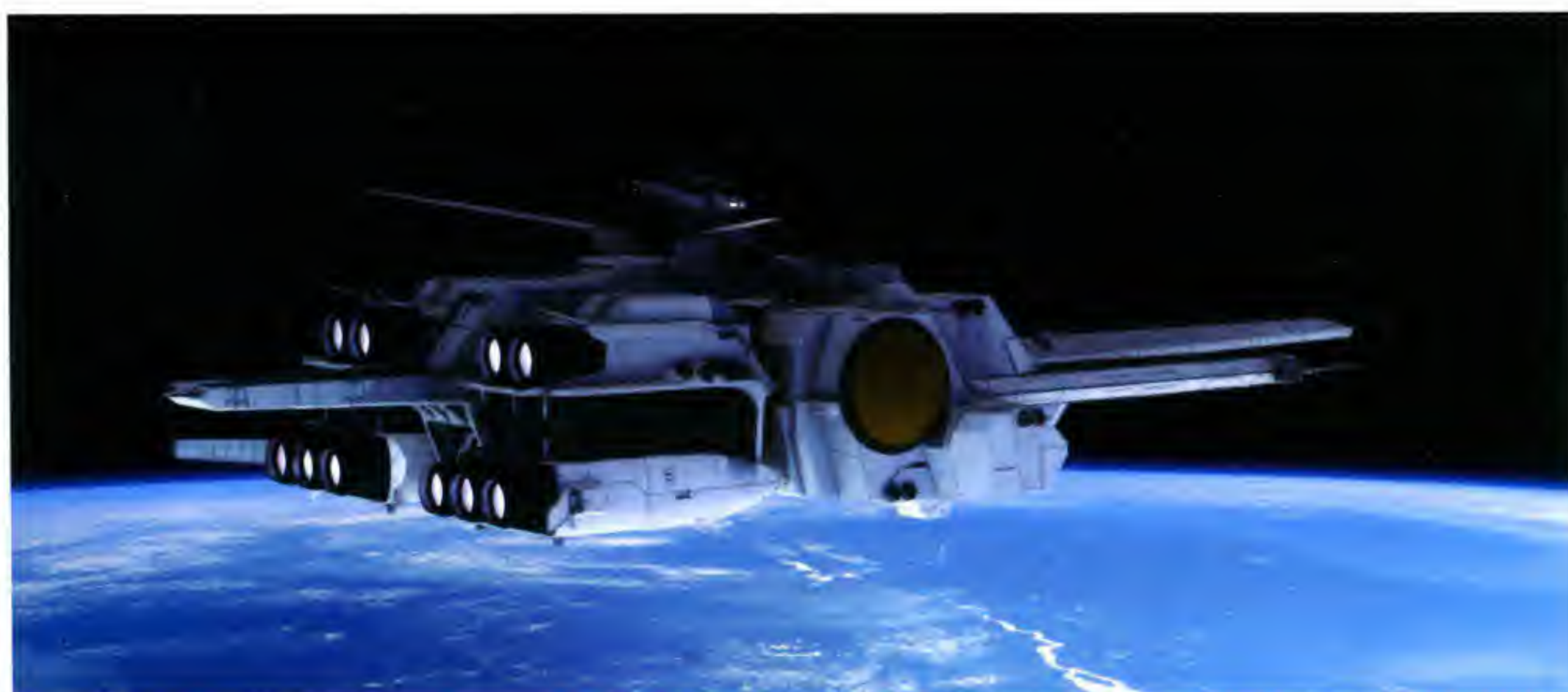
その際、件の元クルーが語るところによれば、RX-100は追撃に出たNZ-666と交戦、これを二方的な戦闘で中破させた末に、鹵獲して帰艦したという。しかも、ビーム・マグナ

ムなどの正規武装を使うことなく、ファンネルによるオールレンジ攻撃を展開するNZ-666に近接戦闘を挑んだ末の結果だというのだから、にわかには信じられない。しかし、「サイコミュ・ジャック」機能を使用したと仮定した場合には話は別だ。NZ-666は、旧式とはいえサイコフレームを実装していたとも言われることから、機体制御にもサイコミュを導入していたものと推測される。従つて、ファンネルのコントロールを奪うことはもちろん、機体の動きそのものを封じることが理論上は可能なのだ。「二方的」と形容される展開も、あながちあり得ない話ではないということである。

しかしながら、「ユニコーン」を駆る少年の苦難は終わらなかった。軌道上で民間シャトルとランデブーしているさなかに、「ネエル・アーガマ」はネオ・ジオン部隊の攻撃を受け、RX-100もまた再び実戦に投げられたらしい。当時の報道には、地球上から戦闘光が観測され、複数のシャトルクラスとMSクラスの降下物が確認されたと短い文章で伝えられており、後日、軍広報から「ネオ・ジオンの偽装貨物船を、パトロール艦隊が補足し攻撃したもの」との説明が成された。

とはいえ軍の公式発表が信頼できないのは、今も昔も変わらない。元クルーの説明によれば、そもそも軌道上に向かったのは「La+」が開示した座標が低軌道上を漂流する旧首相官邸「ラブラス」跡であつたためだ。これに「ユニコーン」を向かわせ、次なる座標の開示を行おうとしたところで、「パラオ」を発したネオ・ジオンの追撃部隊に補足され、なす崩し的に戦闘状態に突入したのだという。そのうえで、「ユニコーン」は戦闘中に不測の事態に陥り、大気圏突入を行うことになったというのが事の真相のようだ。









地上における運用例

RX-10に、単独で大気圏を突入するための機能は盛り込まれていない。少なくとも、現時点で入手できる資料には、これに類する装備についての記述はない。にも関わらず、バリエーションを装着していない状態で、RX-10二号機「ユニコーン」は大気圏突入を果たした。当時、「ネエル・アーガマ」には、複数の可変MSが配備されていたものの、大部分を連戦で損耗しており、それらの支援を受けることは事実上、不可能な状況にあったにも関わらずである。

となれば、残る可能性はいくつかに絞られる。第二に、「ネエル・アーガマ」がランデブーしていた民間シャトルにしがみついた形で、大気圏突入に耐えぬいたという手法が考えられるだろう。第三に、軍広報がその存在を主張した「ネオ・ジオンの偽装貨物船」が、同時に大気圏突入を図り、その機体背面に強制ドッキングしたという可能性。さらに第三の可能性としては、サイコフレームによって「サイコ・フィールド」を展開し、その力場を利用して耐え抜いたという仮説である。

第三の仮説に関して言えば、そのような事が可能であるのか、正確には解らない。しかし、「アクシズ・ショック」という超常現象の発生を促した技術であればと、あり得そうにもないことを夢想してしまうのも、致し方ないといえるのではないだろうか。ともかく、「ユニコーン」は「ネエル・アーガマ」の管理下を離れ、地球圏へと降下を果たした。そして次に本機の姿が確認されたのは、オーストラリア大陸であった。

オーストラリア大陸東部の地方都市、トリントン。シドニー新湾沿いにある港町であり、郊外に連邦陸軍の基地施設を有するいわゆる「基地の街」である。宇宙世紀0096年5月1日、この地方都市を、ジオン残党勢力が攻撃した。

これに遡ること二日前、アフリカ大陸の民族系反政府組織

が、ハマーン政権下で製造されていた大型モビルスーツ、AMX-7「シャムプロ」を用いて連邦政府の首都「ダカール」を爆撃。議事堂をメガ粒子砲で焼き払うという大それたテロ攻撃を成功させ、各地に潜伏する公国軍残党勢力への二斉蜂起を呼びかけていた。そして、立ち上がった彼らが向かった次の目標が、トリントンだったのである。

彼らの戦略的意図が何であつたのかは、いまひとつはつきりしない。確かに連邦陸軍の基地があつたものの、宇宙世紀0083年の「デラーズ紛争」の折に秘匿していた核兵器をジオン残党部隊に奪取されるという失態を犯してからは、中央からも見捨てられ主流とはいえない扱いを受けていた。「ダカール」のような政治的な意味合いを持つ場所であるならともかく、なぜこのような「辺境」に、ジオンの残党が群れをなして押し寄せてきたのかについては、さまざまな憶測を呼んだ。

兎にも角にも、「シャムプロ」を筆頭とした水陸両用機群が、シドニー新湾から上陸し、港湾施設を攻撃。さらに市街地を進んで、無差別に市民を攻撃する「大虐殺」を開始した。

RX-10「ユニコーン」が確認されたのは、まさにこのトリントン市街地である。いかなる経緯によつて、この地に現れたものか皆目検討がつかないが、確かに多数の映像、写真記録に純白の二号機の姿が映し出されているのである。そして、市街地への無差別攻撃を繰り返していた「シャムプロ」の前に立ちちはだかると、応援に駆けつけた連邦宇宙軍所属のTMSと共同でこれを撃破して見せたのだ。

さらに不可解なのは、「シャムプロ」を止めてみせた直後に、上空より飛来した黒いMSと二時的に交戦したように見える点である。トリントン市民が望遠カメラを使って撮影した不鮮明な映像では、この黒いMSは「ユニコーン」と酷似した形状であるように見え、RX-10の生産二号機「バンシー」である可能性が指摘されている。しかしながら、現時点で公開

されている資料において、「バンシー」の運用を公的に記録したものはなく、前後の経緯がまったく解らない。また、合流した二機のRX-10が、その後、誰の手に渡ったのかという点に関しても、不確かな情報が錯綜している状況で、断言することが難しいのである。ただし、少なくともRX-10が充分に重力下戦闘を行うことができたばかりか、サイコミュ搭載型の大型MAを共同撃墜するほどの機体性能を秘めていたことは、証明されたと見て良いだろう。

さて、トリントンで目撃された直後のRX-10の動向については、かなり不透明な状況といえる。しかし、いくつかの記録と証言から、ある程度、推測することは可能である。最初の資料は、「ロンドベル」旗艦、カイラム級機動戦艦「ラー・カイラム」の整備部門が残した記録である。実に興味深いことに、トリントンでの戦闘があつた日、艦載MS部隊のものではない二機の「友軍試作機」を収容し、冷却措置を始めとする戦闘後の基礎チェックを行った後、推進剤補給と弾薬類の補給を行ったと記されているのだ。おそらくこの「友軍試作機」は、RX-10の二号機と二号機を示すものと思われる。そして、この記録によれば、ほどこなく二機の試作機は、共にベースジャバーに寄せられ、ガルダ級輸送機に移送されたと記されている。

一方、移送先とされたガルダ級輸送機に関しては、後日、南米ジャブロー基地に降り立ち、大規模な補修作業に入ったことが確認されている。記録によると、ネオ・ジオン残党と目される敵性MS部隊と交戦した際に、機体上面と格納庫後部ハッチを損傷したとのことで、生々しい傷跡を映した整備記録写真が残されているのだ。その際、基地内では「二機のガンダムが屋上で大立ち回りを演じた」というガルダ乗組員の証言を元にしたとされる噂話が広まったとのことである。詳細は不明であるが、移送中に何らかのトラブルが発生し、一号機と二号機がガルダの機上で格闘戦を演じたようだ。



上空から飛来する二号機を捉えたカット。目撃した連邦軍からも、なんの支援もなく高空から地上へと降下できるRX-0の性能に驚愕の声が上がった。着地の際にデストロイドモードへ移行したのは最大減速をおこなったためだと思われる。





「ネエル・アーガマ」の元クルーによると、一号機は二号機の制止を振り切る形でベースジャバーから飛び降りると、そのままガルダの艦載機と空中戦を展開。後にネオ・ジオンの偽装貨物船を利用する形で大気圏を離脱し、軌道上で待機する「ネエル・アーガマ」へと帰還を果たしたという。一時的に機体の推力のみで空中戦を行ったというこの証言が、仮に事実であるとするならば、重力下戦闘におけるRX-100のポテンシャルは、相当なものであったと言えるのではないだろうか。

メガラニカの戦い

詳しい経緯は不明であるが、トリントン攻防戦の後、RX-100一号機「ユニコーン」は宇宙に上げられ、ふたたび「ロンド・ベル」所属の強襲揚陸艦「ネエル・アーガマ」の艦載機となったようだ。その際、地球軌道艦隊総旗艦、ドゴス・ギア級宇宙戦艦「ゼネラル・レビル」が接触を試みたが、「レウラー」以下のネオ・ジオン艦隊の攻撃を受け、RGZ-95タイブ九機、RGM-89タイプ二機を撃墜されるという手痛い損害を被っている。「ゼネラル・レビル」は、四個大隊四八機のMSを運用することが可能な史上最大級の宇宙艦艇であったが、その艦載機の役半数を一時間に満たない遭遇戦で失っている計算となる。さしもの「ゼネラル・レビル」も、この状況では撤退せざるを得ず、戦闘の混乱に紛れて「ネエル・アーガマ」は軌道上を脱し、ふたたび姿を消した。編集部が入手した同艦の航海日誌では、この戦闘が行われた宇宙世紀0093年5月2日から4日にかけて記録が抹消されており、以後の詳しい足取りが解らない。

しかしながら、前述の元クルーを始めとする複数人からの証言を総合すると、一号機の処遇を巡り参謀本部とピスト財



ガルダの上部甲板で組み合う一号機とデストロイモードとなった二号機。この戦闘時にデストロイモードとなって応戦した二号機がユニコーンモードのままの一号機を抑え込むことができなかったことが問題となり、二号機の宇宙への進出にあたりサイコフレームを増加装備することになった。これがバンシィ・ノルン型である。

団の駆け引きがこじれた結果、二時的に「ネエル・アーガマ」は「ロンド・ベル」としての独自捜査権を行使するに至り、参謀本部の指揮下を離れたことで正規軍部隊に追われる立場となっていたようだ。一号機の「La+」プログラムが、「ラプラスの箱」と称された宇宙世紀憲章を記したオリジナルの石碑の在り処を示していたがゆえに、宇宙世紀開闢にまつわる不祥事の証拠の扱いを巡って、主導権争いが激化したのが要因らしい。まったくもって馬鹿げた話であるが、スキャンダル隠蔽のために同じ地球連邦軍の所属艦が対立し、あやうく砲火を交えるまでに緊迫した事態になっていたというのだから、批判を免れぬところだろう。ともかく、当事者たちがどの時点で「ラプラスの箱」の正体を知ったのかは解らないが、参謀本部の意向を受けて動く地球軌道艦隊と、独自の動きを見せる「ネエル・アーガマ」、さらにはフロンタル派ネオ・ジオンが三つ巴となって、「箱」の在り処を目指していたようだ。

そして、「ラプラスの箱」が秘匿されていると目されていた「La+」が示した最終座標が、「インダストリアル7」を建造するコロニービルダー「メガラニカ」であったため、ふたたびサイド5宙域に「ネエル・アーガマ」とネオ・ジオン部隊が集結、戦闘状態に突入した。この戦いにおいて、RX-0 二号機「ユニコーン」は艦内に存在していたありったけの武装を機体に搭載し、重量増に対応するために94式ベースジャバーのスラスターを増設するという、不正規な運用法で実戦投入されたようだ。

宇宙世紀0096年5月3日、一号機「ユニコーン」は、参謀本部の指揮下で追撃をしかけてきた二号機「バンシィ」を振り払いつつ、ネオ・ジオン部隊とも交戦。AMS-129 ギラ・ズールタイプ二機、AMS-102 ズサタイプ二機、AMS-1008 ガ・ゾウムタイプ二機を、それぞれ撃破。さらにYAMS-132 ローゼン・ズールなるサイコミュ搭載機も撃破しているが、この機体は先の「ゼネラル・レビル」艦載機部隊との戦闘の際に、合計一八機の撃墜を記録したモンスターマシン

ンであった。「ネエル・アーガマ」に乗艦していたA.E.社の技師によると、YAMS-132には感応波を妨害する「サイコジャマー」なる装置が搭載されており、妨害感応波の放射によるRX-0の無力化を試みたようだ。しかしながら、この時点では既にパイロットの習熟度もかなり向上していたらしく、著しく機体制御を欠きながらもYAMS-132を撃破することに成功している。

さらに二号機は、詳細は不明であるが「ネエル・アーガマ」からの観測によると、「メガラニカ」にてネオ・ジオンの切り札らしき〇〇メートル超級の大型MAと交戦したようである。どうやら、NZ-333a・アジール同様のサイコミュ搭載機であったようだが、一時的に対立していた二号機「バンシイ」の援護もあってこれを撃破。アンチ・サイコミュ兵器としてのRX-0の存在感を強く示す結果に終わっている。

幻獣神話の終焉

「ユニコーン」と「バンシイ」、二機のRX-0が「インダストリアル7」周辺宙域にてネオ・ジオン部隊と交戦していた頃、地球上および各サイドの天文観測施設にて「巨大光線」が観測された。

著名なジャーナリスト、カイ・シデン氏が発表した告発記事によると、これは連邦宇宙軍が密かに修復していたコロニーレーザー「グリプス2」による攻撃であり、その標的は「インダストリアル7」に付随していた「メガラニカ」であったという。

『ラプラスの箱』が第三者の手に渡ることを恐れたマーサ・ピスト・カーバインが最高幕僚議長とともに、移民問題評議会の重鎮として知られるローナン・マーセナス議員を抱き込み、地球連邦軍シャイアン基地の司令室からのコントロールで、これを発射させたというのだ。

確かにダカールの幕僚筋の証言は、マーサの動きと合致する。そして、「ロンド・ベル」旗艦「ラー・カイラム」が、シャイアン基地を「強制捜査」したことも事実のようで、結果的にマーサ・ピスト・カーバインが軍の指揮系統に対する不当な介入を理由に連行されている。こうした事実関係からして、どうやら彼らが本気で『ラプラスの箱』を葬り去るためだけに、民間人が多数居留する工業コロニーを撃つような命じたのは事実のようだ。しかしながら知つてのとおり、「メガラニカ」は健在であり続け、そこからミネバ・ラオ・ザビによる暴露放送が地球圏全体に中継されたのである。

いったい何が起こったのだろうか？ もっとも当事者に近い位置にいた「ネエル・アーガマ」の元クルーたちは口をそろえて言う。「奇跡」が起こったのだ、と。前述のA.E.社の技師の述懐によれば、二機のRX-0がサイコフレームを最大限に共振させることで、「アクシズ・ショック」に匹敵する「サイコ・フィールド」を展開し、コロニーレーザーによる攻撃を防ぎきったのだという。何の証拠もなければ、筆者としてもさすがに荒唐無稽だと言いたところである。しかし、実際問題として地球上からも視認できるほどの「光の帯」が、レーザー攻撃と時を同じくして観測され、多くの映像証

拠も残っているのだ。そして、その光は「アクシズ・ショック」のそれとは同等に見える。やはり技師の打ち立てた仮説のように、「サイコフレーム」が「奇跡」を起こしたのだと認めざるを得ないだろう。

さらに、もうひとつの余談がある。ミネバ・ラオ・ザビによる暴露放送を中断させるべく、統合作戦本部は「ゼネラル・レビル」を派遣。残存していた二個大隊規模のMSを「インダストリアル7」へと発進させたというのだ。ところが、あと少しでコロニーに到着するという状況で、突如として二四機のMSとSFSが行動不能状態に陥ってしまう。後日、情報局が作成した最終報告書によると、これらの機体は光の帯を浴びると同時に、全機が反応炉に異常をきたしたという。その直前には、光の帯に接触したビーム兵器のエネルギープックが、突如として爆発するという現象も確認されたと記されている。同報告書では、いくつかの推論を併記したうえで、この怪現象の「最も可能性が高い仮説」として、次のようなものを提示した。曰く二機のRX-0のサイコフレームが共振した結果、これらの機体が有する「サイコミュ・ジャック」機能が増幅され、本来、「ファンネル」などの無線攻撃端末の制御を奪うためにミノフスキー通信に干渉する効果が、エネルギープックや核融合炉内のミノフスキー粒子に干渉し、機能不全を誘発したのではないか、というものであった。周辺宙域に散布されていた戦闘濃度のミノフスキー粒子も、こうした異常現象を引き起こす要因になったという可能性も指摘されている。

実際、この仮説が正しいのかどうか、専門家でない筆者には解らない。そして、今後もこのロジックが証明されることも

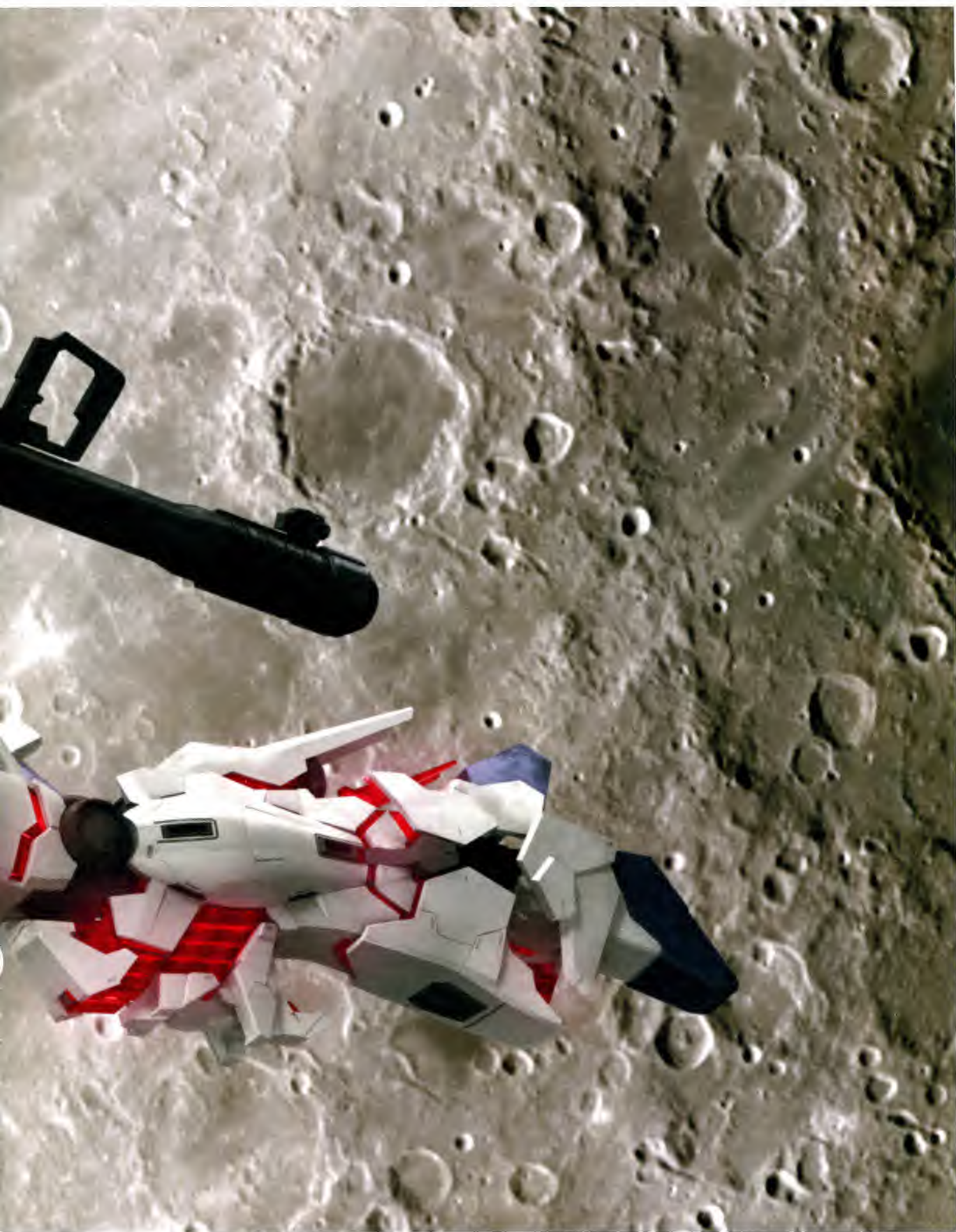




ないだろう。なぜなら、「第三次ネオ・ジオン戦争」とも呼ばれる連年の戦いの後、連邦参謀本部は正式にサイコフレームの研究禁止処置を決定したためである。グラナダに残されていた唯一のA.E.社のサイコフレーム生産設備は、軍の立ち会いのもとで徹底的に破壊され、蓄積されていた研究データも抹消された。今度は、マスコミ向けの「表向き」の中断ではない。確実に闇へと葬られたのである。

それも無理はない。コロニーレーザーによる攻撃を食い止めたうえ、数十機のMSを瞬時に行動不能にするような可能性を秘めた兵器は、ある意味において核兵器以上の力を持つ。しかも、強化人間が運用するサイコミュ搭載機をもつても対抗することは叶わず、あげく同等のフル・サイコフレーム機を差し向けようものなら、共振現象を起こして暴走するリスクがあるのだ。これでは安全に運用することなど、決してできはしない。コントロールできぬ大きな力は、地球連邦の支配体制を盤石なものとするどころか、致命傷を与えかねぬリスク要因となってしまう。ゆえにこの判断は正しかったと筆者は考えている。

このままサイコフレーム関連技術が研究され、MSサイズに留まらぬ艦艇サイズ、いやスペース・コロニー級の大規模兵器が建造されたとしたらどうなっていただろうか？ 地球圏すべての核融合炉を機能不全に陥らせることも、理論上は可能になることだろう。さらに、そのような大型兵器が悪用され、サイコミュ暴走時に度々起こっている感応波の逆流現象を意図的に起こしたとしたら……全人類の精神が侵される危険性すらあるはずだ。願わくば、そのような悪魔的装置が現実のものとならぬよう、願いを込めて、この筆を置くことにする。 ■





RX-0 UNICORN



RX-0

STRUCTURE AND SYSTEM

RX-0 構造とシステム

基本構造

サイコフレームによる

ムーバブルフレーム（可動内骨格）

RX-0最大の特徴は、その構造の基本骨格にあたるムーバブルフレーム（可動内骨格）が、全てサイコフレームで組み上げられていることだろう。

元々サイコフレームが持つMSの機載制御機器にあたる論理回路を封入し兼ね備える特質を積極的に活用するアイデアが持ち上がった。それはムーバブルフレーム（可動内骨格）の全骨格構造をサイコフレームで組上げることで、機体制御機器にあたるシステムを骨格構造に格納してしまうという大胆な着想であった。

既にサイコフレームの操縦操作系統や関節駆動部への暫定的登用を施したRX-93νガンダムやMSN-04 サザビーが製作された時点で「サイコミュ搭載によるMS機体規模の大型化」という難点については大幅に改善され、機体規模のコンパクト化の目処が立つてはいたが、これが構造骨格全体に及べば、その効能はサイコミュ搭載ベースのコンパクト化だけに留まらず、より高度な性能向上をもたらすものと思われた。

シンプルな解答として考えられたのは実装するサイコフレームの「量」による性能向上であった。サイコフレームはまだまだ解析不明な部分があるものの、現象として判明している点のひとつに、実装する「物理量」が多けれ

RX-0 UNICO



ば多いほどより効果的な性能を示すことがあった。調達できるサイコフレームの絶対量が制限されるのであれば、最も重要な機能部位にのみ適用するのが合理的な判断だが、サイコフレームを必要十分に調達することが可能であれば、機体全ての機能部位へと実装し性能向上を図ろうとするのは当然の帰結で、これを具体化した仕様が「ムーバブルフレーム全体をサイコフレームにより構築すること」である。さらにサイコミュ搭載MSという観点から性能向上を見るのであれば、機体内におけるサイコミュ制御ともいべき機能として「インテンション・オートマッチ・システム」が実用化されたことで、「サイコフレームにより組み上げたムーバブルフレーム」の機体構造は、このシステムに最適な駆動デバイスと言えた。サイコフレームを実装するサイコミュ操縦系の制御命令は、ダイレクトに骨格構造のサイコフレームを介して駆動部に伝達され稼働する。それは操縦者の意志をより柔軟かつ円滑に伝搬するもので、操縦感覚はあたかもMSが「自分の肉体と同一化」したかのようなものになるという。このような機体操縦感覚を可能とするのが「インテンション・オートマッチ・システム」だが、サイコフレームによる操作追従性の向上を目的とした試作MS、MSN-06Sシナンジュでテストした段階で、性能に関しては十分な手応えが得られている。MSN-06Sにおけるサイコフレーム実装は、操縦系と関節駆動系に対して重点的に行われたものであ

るが、そこで得た成果をより発展した形で導入したものがRX-0のムーバブルフレームである。

サイコフレームで全ムーバブルフレームを構築したことによる機体基本構造の強度向上については、設計時の要求値よりもはるかに上限を大きくとっていたとされるが、フレームの実働試験における負荷耐性評価では、その上限値さえ凌ぐものであったともされる。

ただこのフレームの実働試験段階で、開発陣を悩ませた現象が発生している。それはサイコフレームが「発光」するというものであるが、はつきりとした原因は究明できていない。何らかのエネルギー転換が行われたことは明白だとされたがメカニズムの解明は進んでおらず、また「発光」現象がある段階を越えるとサイコフレームの表面は「結晶」状の構造に相が転換することも知られている。

しかし駆動機能に支障はなく、サイコフレームの物性や質量に変化がないこともあり、非科学的な姿勢ではあるが、見て見ぬふりのまま実用に向かったという。

野心的な『変身』構造 ～任務適合のための機体拡張構造～

サイコフレームの実用に際してもっとも大きなマイナス要因とされるのは原因不明の「発光」現象で、特にサイコフレームの機能が高くなればなるほど「発光」の輝度が増すことが確認されてきたが、軍用兵器に使用する材料が「発光」することは、不用意に自機が存在をアピールすることにも繋がりがねず、解決策が模索されていた。

その点を除けば、対サイココミュ兵器として開発するMSに画期的な性能向上の見込める全サイコフレーム型ムーバブルフレームの導入は、捨てるにはあまりにも惜しいテクノロジー

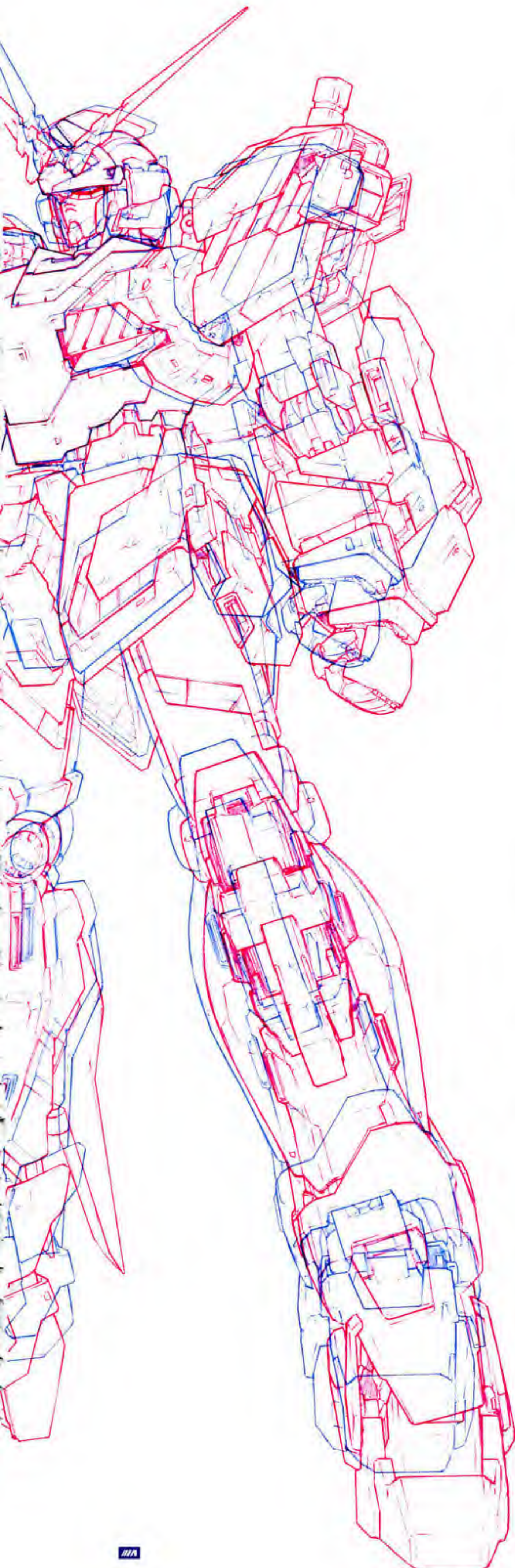
ジーといえた。そこで、開発スタッフが提示したのは「装甲で覆い隠す」という極めて原始的な解決策であった。

機体の運用を前提に考えた場合、戦闘に突入する状況までに要求されるのは、主にニュータイプ能力者が操縦するサイココミュ兵器に対する早期警戒を含む長距離索敵能力で、特に先鋭化された鋭敏なセンサー部分のみサイコフレームが活性化されていれば最適であるとし、より複雑で詳細な敵の挙動を感知するために不可欠なサイコフレームの外部露出化はごく最小限にとどめ、装甲の内側に収納しておく形態が最善であると判断された。

仮想敵となる第四世代MSとの近接戦闘時には、対サイココミュ兵器戦闘の性質上、戦闘空間におけるミノフスキー通信の優位干渉を獲得するためにも、より多くのサイコフレームが実空間に接することが戦域支配の観点から有効であると想定されてもいた。具体的な設計上の方法論として、露出した

サイコフレームの表面積を拡大させる機能の追加や、抑制形態時よりも効率的に機能する感受面積の拡大と展開させるための機構が追求されていた。

その結果、対サイココミュ兵器戦闘に突入する際には、機体外殻からサイコフレームが露出するような装甲の開裂変形を伴う機体拡張構造、俗に「変身」構造と呼ばれる機体設計案が提示された。従来、可変MSは高速移動と戦闘それぞれに適したまったく異なる外觀や機器配置を形状変化によって実現したものであるが、RX-0の場合はサイコフレームの露出面積をいかに拡大するかという変形が目的で、そうした意味からは可変MSというカテゴリーには当てはまらず、変身と呼ばれたことも納得がいく。装甲をドアのように開くのではなく、スライド移動を基本においたのは、変形後の可動域干渉を避けながら最大のサイコフレーム面露出を図った結果であり、構造強度の最低限の維持という観点からも理想的と言える。





Graphics by Anaheim Electronics AE

対ニュータイプ戦闘、対サイコミュ兵器戦闘

RX-0 ユニコーンの仮想敵は、大出力スラスターを搭載し高い機動性能を有し、サイコミュを利用した、超大出力ジェネレーターを搭載した強力なビーム兵器を装備する第四世代MSとされる。さらに言えば次世代機に対しても有効な兵器であることも念頭に置かれている。第四世代MSとの戦闘は、

高度なサイコミュ兵器同士によるものとなり、代表的なサイコミュ兵器のビットやファンネルなど遠隔攻撃端末からの攻撃を、ランダム加速などの高機動運動で回避しながら指令母体となる敵のMSを無力化するというものになる。戦闘時、機体を受けるであろうG（重力加速度）は有人操縦をこなせる域をはるかに超過するであろうことは確実で、その対策も必要であった。



DESTROY MODE

D

UC

UNICORN MODE

操縦者は、専用パイロットスーツの着用を必要とした。DDS（ドラッグデリバリーシステム）による耐G用薬剤の投与も行われ、高G負荷に対する血流の偏りを回避、抑制する作用を高めるが、物理的な観点においても、その効果には限界があったとされる。また操縦者の運動を補助するため機能性材料（誘電エラストマー）を応用した人工筋肉がパイロットスーツ関節部に内蔵され、高G下での動きをサポートする。

いずれにせよ、この機体による戦闘行動は、操縦者に危険なまでの負荷を強いことは不可避で、短時間での戦闘がより望ましいとされた。

とはいえ短時間での決着を意図したとしても、相手側がサイコミュ兵器を複数機で装備した編成で対峙した場合には、目論見通りに状況が進展しない可能性もある。これについては積極的な防御により対処することが考慮されていた。

ひとつは機能面である。相手が複数機、あるいは多数の遠隔攻撃端末で包囲戦を仕掛けるであろうことは想定範囲内であり、戦闘の時間推移を有効利用する方策が検討されている。自機が「フル・サイコフレーム実装型MS」である特質を活かして、敵の攻撃端末を支配下に置く、通称「サイコミュジャック」と呼ばれる機能である。

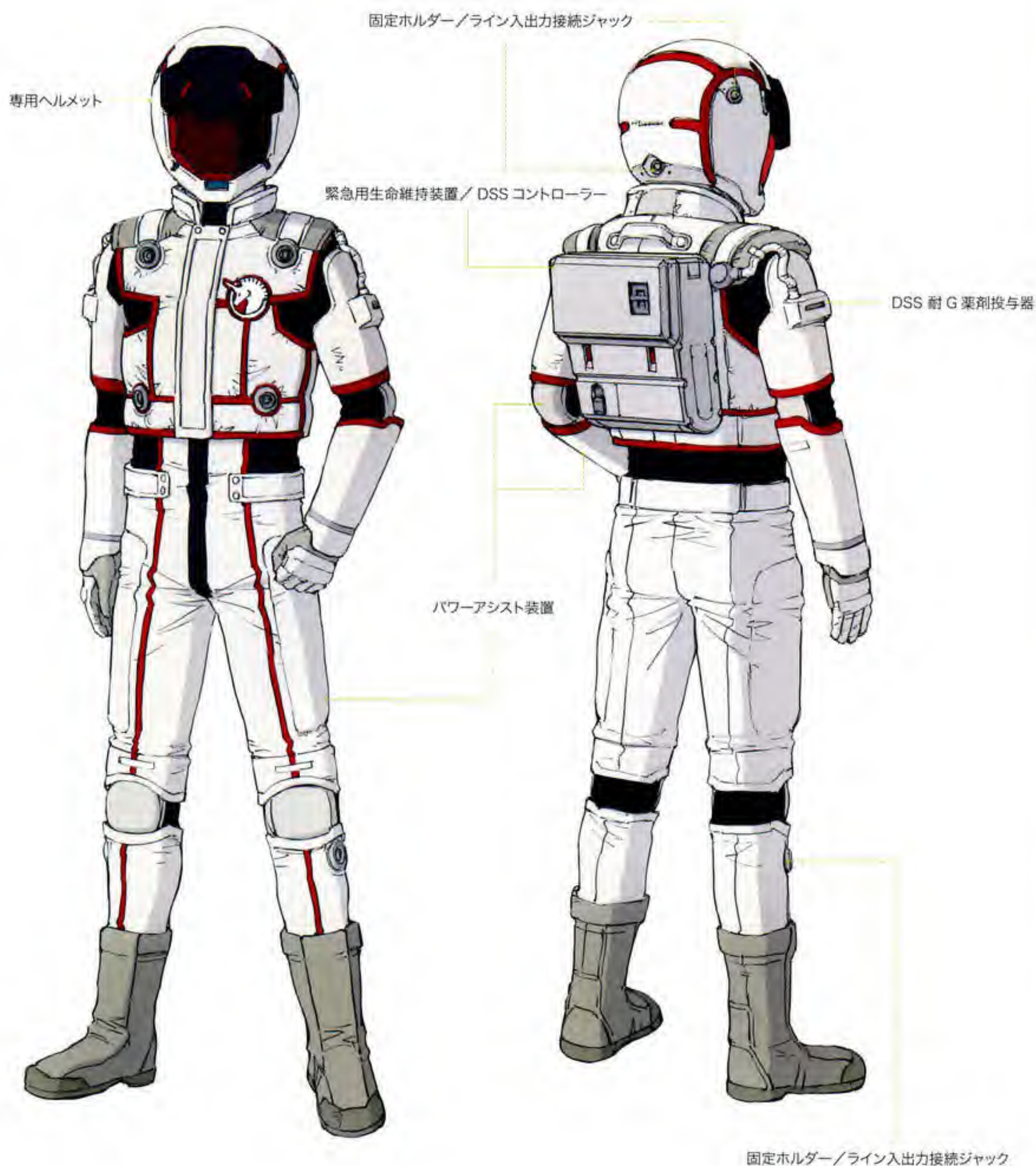
ここで少し「サイコミュ・ジャック機能」に触れておこう。

「サイコミュ・ジャック機能」は敵対するサイコミュ兵器とそれをコントロールするMSの間で交わされるサイコウェーブを検知し即座に解析する。サイコミュ兵器をコントロールする敵性MSに対してはサイコウェーブの妨害を行い、サイコミュ誘導兵器に対しては強力なサイコウェーブを発してコントロールそのものを掌握して、自機つまりRX-0への攻撃を中止させることを可能とした。

RX-0が初めてサイコミュ搭載機であるネオジオン軍所属のMSNZ-666クシャトリヤと戦闘を行った際に見せた、敵のファンネルのコントロール機能を奪い、逆に母機であるMSNZ-666を攻撃させたことが地球連邦軍ロンド・ベル所属艦ネイル・アーガマに観測されている。

このことから「サイコミュ・ジャック機能」はサイコミュ兵器を自機の兵器として活用可能である機能として考えられがちだが、RX-0開発にあたり実際に想定された機能要求とは少し異なるようである。

その理由としてサイコミュ誘導兵器とは主にファンネルをさすが、近年MSに搭載されるファンネルは自機の近接支援火器として運用されるタイプが殆どで、母機であるMSなどの機体から放出された場合、ファンネル内に搭載された推進剤やビーム兵器に使用されるバッテリー容量が限られるためその作戦稼働時間はそれほど長くはない。たいていの場合、連続十回程度の射撃を行い、補給のために母機に戻り再出撃させることとなる。



■RX-0専用パイロットスーツ

RX-0に搭乗するパイロットには専用のパイロットスーツが用意されている。これはRX-0がNT-Dモードとなった際、パイロットを強固にシートに固定するなど、従来のMSパイロット用ノーマルスーツでは対応できない高Gに対応するため開発されたものだ。

スーツにはパイロットの操縦を補佐する目的でパワーアシスト機能が装備されている。これは通常モード時からNT-Dモードまでの全領域で使用可能で、パイロットに高Gがかかると自動的にアクティブになりパイロットの動作を補佐する。パワーアシスト機能はMSに搭乗した時のみ使用が可能で、通常は普通のノーマルスーツと変わることはない。パワーアシストには液体金属を使用したシステムが使用されているとされているが、ほかの情報によるとより軽く、危険の少ない電気信号による収縮

系素材（人工筋肉）によりアシストがおこなわれているとも言われている。

高G戦闘に対応した機能に注目がされがちなパイロットスーツだが、その最大の特徴は専用のヘルメットにある。ヘルメットにはNT-Dモード時にパイロットの頭部を適切に固定するアームをマウントするポイントが装備されているほか、公式にアナウンスされていないが、内部フレームにはサイコフレームが採用されているという。もちろんMSZ-006 ゼータガンダムのパイロットが使用していたヘルメット（外見は通常と同じ）にも搭載されていたというバイオセンサーシステムも組み込まれ、サイコミュ波の伝達と機体からのフィードバックを適切にパイロットに伝える機能を有していると思われる。ヘルメットには「NT New type device」と記載され、専用の認識コードにより管理されていた。

HEAD

■対サイコミュ・センサー

サイコフレームで構成されたアレイ・レーダー様の精神感应波受容体が内蔵される。サイコフレームは実体空間に暴露していなければ機能しないため、当初はセンサーをむき出しに設置したが、発光を遮蔽するため感應波透過性のある合成樹脂フェアリング内に包み込まれる。図は開裂後の高指向性状態を示す。



頭頂部センサー

■ユニコーン・モード

従来のガンダム型MSとは異なり、特徴的な「一本角」のセンサーは、これまでのような送受信用の通信アンテナではなく、対サイコミュ兵器の早期警戒・索敵用センサーとして機能する。円錐状ポールアンテナ様の外観は、指向性を求めるものではなく、全方位性を重視しており、可能な限り高出力で鋭敏な感度をもつて索敵能力を発揮できるように調整されている。サイコミュ兵器の攻撃端末であるビットやファンネルとMS本体との間で交わされるミノフスキー通信波（ミノフスキー粒子間での共振を利用した通信波）の傍受や、繊細かつ微弱な精神感應波までも感知するセンサーとして作られているが、その機能に未知な部分は多いとされる。

従来、額部に装備され電磁波を利用した通信用アンテナは別の部位に移動され、大きく正面上方へ突出する円錐状センサーを装備した外観は、RX-0の大きな特徴であるが、この形状は機能のみならず多分に意匠的な意図もある設計であるともいわれる。開発計画に主導的な立場で関与するビスト財団のエンプレム「ユニコーン」をそこに投影したものであるという説もあるが、確証はない。

いずれにせよ円錐状のセンサーを「一角獣」の角に見立てて「ユニコーン・モード」と呼ぶようになったことはまぎれもない事実である。

その結果、「通常索敵形態」という無味乾燥な呼称はいつのまにか「一本角」という符牒で呼ばれるようになった。

■デストロイモード

近接戦闘形態であるセンサーは、外観上歴代のガンダム型MSらしさが顕著に際立つ状態である。全周囲索敵モードの「一本角」形態とは違い、V字形にセンサーを展開することで、指向性を付与する。

索敵モードのユニコーン形態時、センサーはパッシブ（受動探知）優先であるが、展開形態時は内蔵されるアレイセンサーユニットが一定の指向性をもつてアクティブ（能動探知）感知モードとなる。複数のアレイセンサーユニットは、サイコミュ通信域や精神感應波の異なる帯域に対応するセンサーであるが、操縦者の感應波に対する感受性によってこれを増幅する機能が付与されているといい、高精度のサイコミュ干渉能力を発揮する。アレイセンサーのフェアリングで「Vシェイププラナーアンテナ」に外観を模した面の表面には金色のコーティングが施されるが、これは説にはサイコミュ感應波のノイズを除去するスクリーナーの役割を果たす。

アレイセンサーは、単位となるユニット数を増加することで出力および感度向上が望めることは、通常のアレイアンテナ同様であることがわかっている。このためRX-0の二号

UC

HEAD



FORMER

REAR VIEW



D

HEAD



RX-0 UNICORN



RX-0 BANSHEE



RX-0 PHENEX

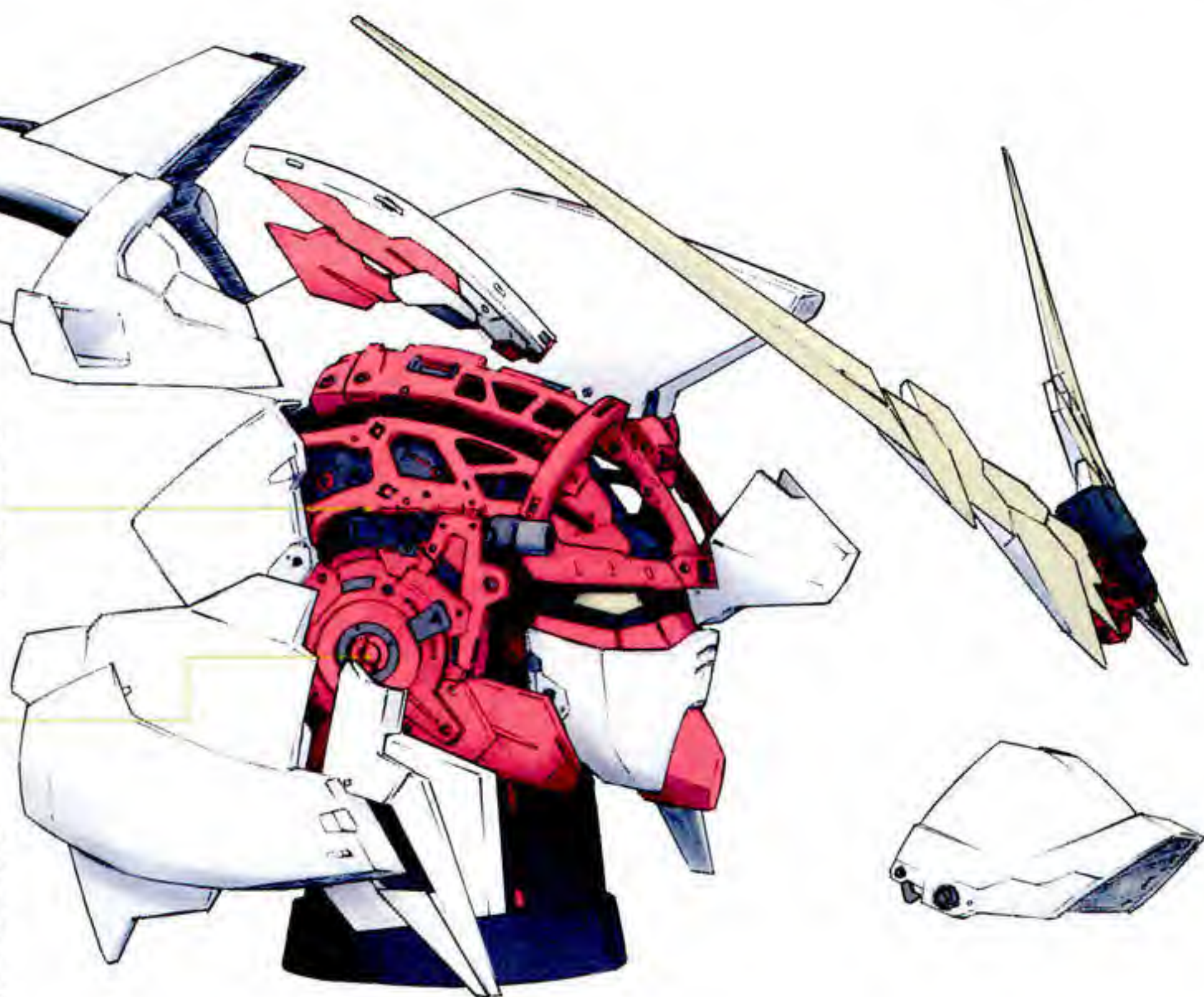
HEAD

■ライトゲージ・フレーム

頭部総重量軽減のため用いられた構造で、センサーによる情報を増幅伝達するために必要なネットワーク機能を果たす。頭部の軽量化は内蔵搭載する60mm対MS機関砲の影響によるもので、原設計ではより高密度にサイコフレーム部品を配する予定であったとされる。

■メイン・エンハンサー

サーキュラー・タイプのモーターが内蔵されるが、モーター全体が側方に押し出されるように位置移動するためこれをリニア・タイプのモーターで包み込む構造となっている。これは両側面のセンサー・フェアリング全体を回転させる必要から導入された。



60mm対MS機関砲

制式には「TOTOCaningam ASG64-CIS 60mm近接防衛機関砲」である。60mm機関砲は、RX-78-2ガンダムの頭部に搭載された「TOTOCaningam ASG56-B3S 60mm近接防衛機関砲」以来、固定武装としてガンダム型MSの大部分に搭載されてきたものである。RX-78に採用された時点で既に完成された技術によって設計製造された兵器ではあるが、給弾と装弾数、冷却、砲身寿命の向上など解決すべき問題は機体の更新にともなうて持ち上がっている。RX-0に搭載された「ASG64-CIS」

機に続く二号機バンシイ（改装型のバンシイ・ノルンも含む）、三号機フェネクスにおいてはセンサーを追加し、その配置によって感応波干渉能力の強化、高感度化がどのように変化するかのデータ収集を目的とした、クレスト（中世ヨーロッパの兜飾り）のような派手な強化型アレイセンサーが装備されることになった。もとより、実験機ならではの装備で、強度面、整備性から考えても鳥類の鶏冠のような形状は実戦戦闘兵器には不向きであることはいうまでもない。

センサーが展開した形態は「一本角」に対してネオ・ジオン軍兵士の間では「角割れ」という通称で呼ばれ、後に定着した。ちなみにこの状態になって初めて、隠れていた頭頂部の前方監視マルチセンサーがアクティブになるという特異な設計は、この機体の特殊性を体現している。

はRX-93Vガンダムに装備されていたものをリサイズ（主に砲身長）しているが、機関部はほぼそのまま踏襲したものである。この装備の搭載に関しては一時期論争をまねいている。

宇宙世紀0096年当初、アナハイム・エレクトロニクス社（A.E.社）より関係方面に配布されたRX-0の開発資料には頭部固定武装が装備されていない状態の画像が多く使用される。これについて、当時A.E.社のスタッフとして開発に携わったある技術者の証言では、設計当初に頭部60mm近接防衛兵器の装備予定はなかったという。これはRX-0の頭部容積が小さいこと、変形に要する機構が内部を圧迫すること、外殻を拡大するには意匠的影響が大きいことなどが理由として挙げられていた。

しかしガンダム型以外のMSであってもその有効性から標準固定武装化されていることもあり「機関砲」を搭載しないなど有り得ない、と主張する軍関係者は多かった。従来からの運用の延長線上で新兵器を評価する立場と、その運用を一新する機体を開発していると自負する開発陣との大きなギャップがまたしても露呈したのである。

論争に決着をつけたのは有力なパトロンにしてロビイストでもあったビスト財団当主カーディアス・ビストであったという。自身も二号機の性能評価試験に参加した元地球連邦軍戦闘機パイロットで、A.E.社の筆頭株主である彼は、頭部固定武装の必要性を強く主張したことも後押しとなり、最終的に固定武装としての搭載が決定された。

「TOTOCaningam ASG64-CIS」

60mm近接防御機関砲』の性能は、地球連邦軍のレギュレーションに準じたものだが、搭載スペースの関係から口径を小さくするなどの検討も行われた。しかし兵站の関係もあり60mm対MS弾が使えることが絶対条件とされたため、機関砲のアジャストメントは思いのほか、難航したという。結果的に、近接戦闘であるという条件下での使用に限定するというところで、集弾性を犠牲にしてバレル長を極端に短縮したものに改修され、装弾数もかなり減じられることとなっている。これに対処するため、対MS戦闘時以外の使用でより効果的な運用が可能となるように弾種のバリエーションが強化され、自噴式の砲弾もあつたとされるが、情報は公開されていない。

60mm機関砲は、二号機バンシイ（およびバンシイ・ノルン）、三号機フェネクスも機体ロールアウトまでに追加装備または改修されることになった。

フェイスガード

■ユニコンモード

この形態時には、メインとなる円錐状センサーをニュータイプ操縦兵器やサイコミュ兵器のサイコミュの反応やミノフスキー通信波などを早期に探知する警戒・索敵へと機能を集約することが最優先であるために、通常の

探知機器としてのセンサーは、頭部左右にあるスポンソンに集約されている。ユニコンのひさし部とマスクガード（形状からの通称）の間に見える、細長いスリット状の視覚情報感受器材（光学センサー）が、最低限の前方監視に向けられているのも特徴的といえる。

■デストロイモード

ユニコンモード時にはひさしの裏に収納されているフェイスガードは、変形が行われると機体機能の変換に伴い、マスクガードの回転収納と交代するように顔部前面に移動する。フェイスガード部は最も「ガンダムらしさ」を強調する意匠で、これまで生産されたアナハイム系ガンダムの中でも、もつとも精悍かつ正当派といわれるデザインを継承しているとされる。デュアルアイセンサーユニットが装備され、伝説となった「ガンダム」を演出するうえで重要な部分としてアイコン的な意味もこめて相似性のある設計が行われている。この意匠は、対ニュータイプ戦闘における地球連邦軍の、あるいは「UC計画」が意図する「在来人類の科学技術の象徴。ガンダムによって敵性ニュータイプを駆逐する」という政治的な意図をも体现したものと解釈されている。

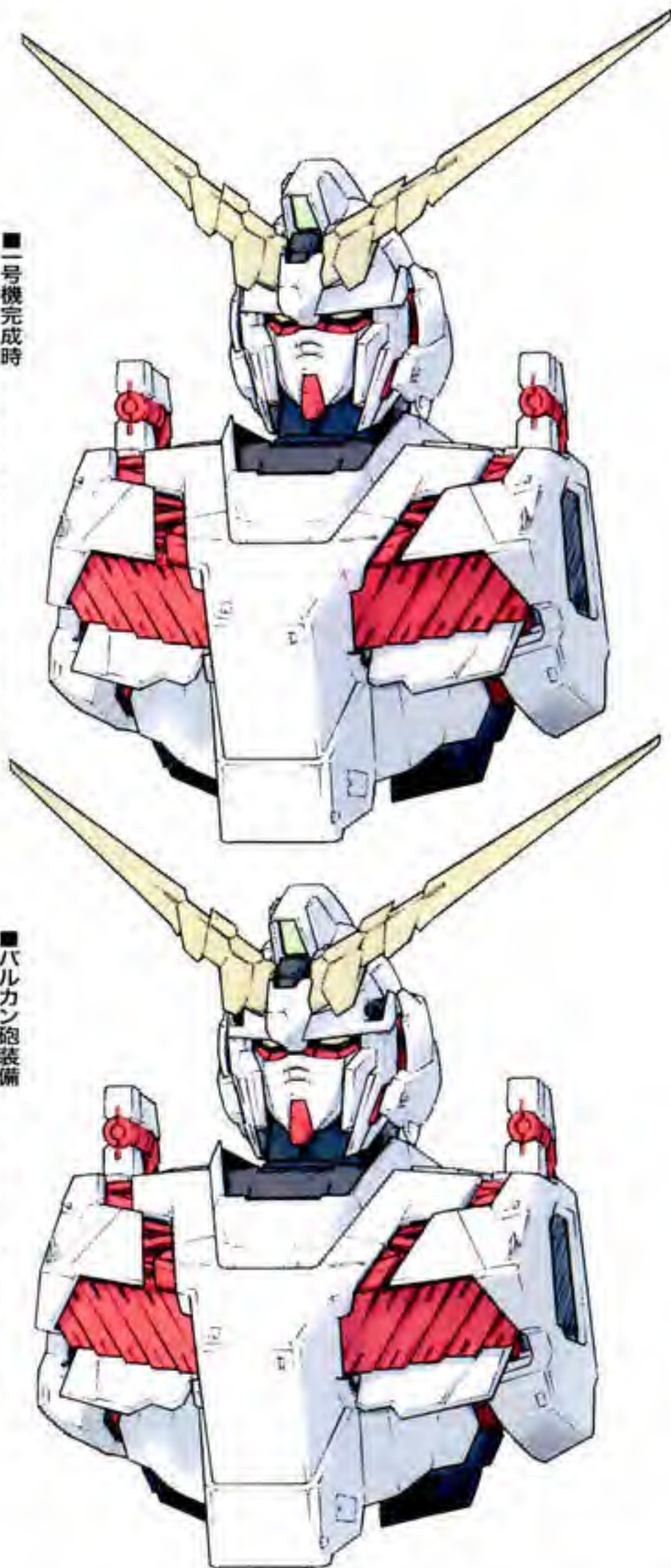
デュアルアイセンサー中央にはアナハイム・エレクトロニクス社で製作されたMSZ-006ゼータガンダムで初めて採用された中央バルジ（眉間に当たる部分）を設けるデザインを採用し、被弾時にデュアルアイセンサーの全損を防ぐ対策が施されている。

またデュアルアイ周囲の「隈取り」と、従来はレドームとして使用された「顎」の部分にサイコフレームが組み込まれており、格闘戦時の対敵感応波探知システムの補助機能が強化されている。

側頭部マルチセンサーユニット

ユニコンモードからデストロイモードに移行する際に前後面が入れ替わるように回転する側頭部スポンソンには、内部に各種のセンサーのみならず、通信用アンテナなども収納されている。ユニコンモード、デストロイモードでそれぞれに優先するセンサーが最大限に機能を発揮できるように採られた設計で、そのモードの際に正面へと配置されるセンサーが優位で後方に向けられたセンサーは補助的な機能を果たす。

ユニコンモードで左右正面に配されている正方形のパネル状フェアリングは、早期警戒と索敵のために機能を集中する円錐状センサーとこの背後で情報収集が難しいメインカメラ群、マスクガードの背後に隠された光学感受装置に代わって、周辺の探知を行う探知機器が集中し、その下方のフェアリングにはレーダーが置かれる。この部分はデストロイモードで後方向き戦闘時の後方警戒に回されることになる。頬にあたる部分には下向きのブレードアンテナが前方を向くが、これは通常通信波での送受信以外に、敵の通信を傍受する機能もあり、サイコフレームによる感応波以外の通信をフォローする機材として用いられている。



■一号機完成時
開発当初は搭載の予定がなかったため、頭部バルカン砲は未装備で完成されている。搭載が見送られた理由はブレードアンテナへの影響が懸念されたとされるが、実情は変形機構との兼ね合いで見送られたのではといわれる。

■バルカン砲装備
バルカン砲の有効性が唱えられ、更に搭載できる機材にめどがつき実装に至っている。装弾数は未発表だが容量の問題から一五〇発とも二〇〇発とも言われ、二から三秒程度で全弾を消費してしまう。

BODY



Graphics by Anabô(n) Electronics

胴体部外殻装甲

機体拡張構造[※]によってユニコンモードからデストロイモードへと移行するに従い、装甲を分割する。開裂[※]が行われ、内部のサイコフレームもその効果を最大限に発揮できるように表面積を拡大して露出するような状態となる。

外殻装甲は平面を基本とした従来機体と大きく変わらない構成だが、これは装甲の開裂をスムーズに行うため、という理由が大きい。また、戦闘のダメージによってどのような負荷が装甲そのものと変形機構にかかるかというデータ収集も必要なため、装甲交換が容易に行える形状を優先したとされる。

開裂構造を取り入れた主装甲は、材料工学的に大きなブレイクスルーが必要であったわけではない。従来の改質型ガンダムリウム合金の中から、各種剛性と自己修復機能、自浄性能に優れているが量産向きとはいえないとして、研究継続をペンディングしていたものを発掘[※]し、装甲断面の構造を再検討し、形状記憶と復元機能を強化した材料としてのガンダリウム合金装甲を作り出した。

外部からの力が一定以上になり、歪み[※]が生じた場合、装甲材質に残された応力をエネルギーにして経時とともに装甲の原子配列が徐々に元に修復される機能を持ち、外観上は（そしてそのメカニズムから内部についても）歪み[※]は残らないというものである。

これにより、開裂変形機構[※]に支障の生じることなく、部材交換の必要も最小限ですむものとされた。もちろん復元可能な範囲を超えて力が加われば装甲は破壊される。

肩部リトラクタブル・リングセンサー

デストロイモードに移行すると、左右両肩にリング状のセンサーを埋め込んだユニットが姿を現す。これは特に近接、格闘戦時に敵サイコミュ兵器の挙動偏差を精密感知する役割を担う。左右対称に同じものが装備されているのはそのためで、左右センサーで感知した同一目標の移動方向、移動距離、速度の微妙な変位を感知して、敵の動きの未来予測を行うことに用いられる。頭部に配置された各種センサーと可能な限り基準面をそろえるためこのような位置に突出させることになった。格闘戦時の損傷について危惧する意見もあったが、この部分が被害を受けるような状況ならば頭部も同様に危険な状態に晒されているということもあり、大きな問題とはなっていない。

なお、リング状センサーはサイコフレーム製であるが、この形態でなければならぬ理由についての説明はなされていない。おそらく探知波を集束して放射するのに最適な形状であろうと考えられているが、多分に実験的な特殊機材であるため、メカニズムや機能の詳細は公表されていない。

コクピット部

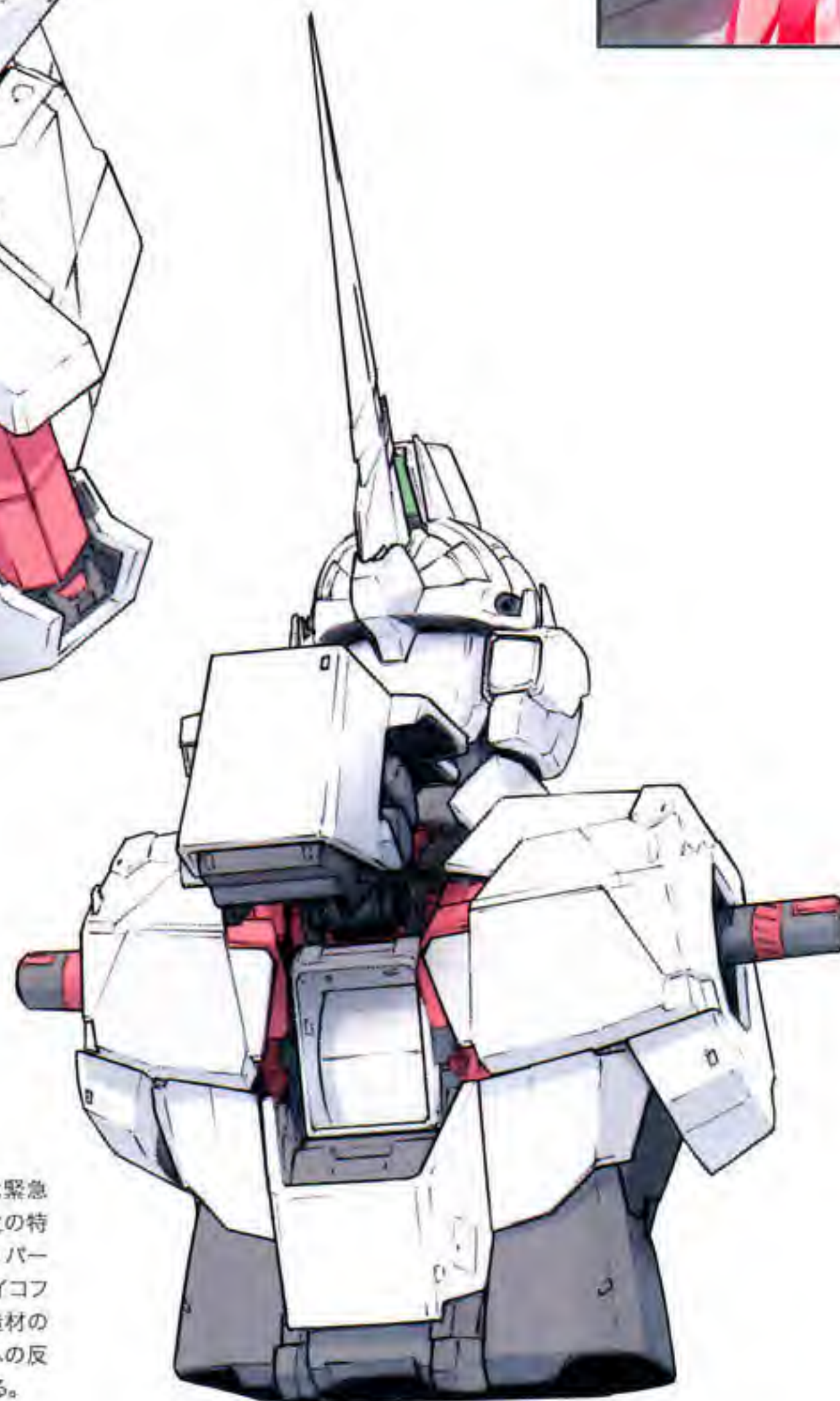
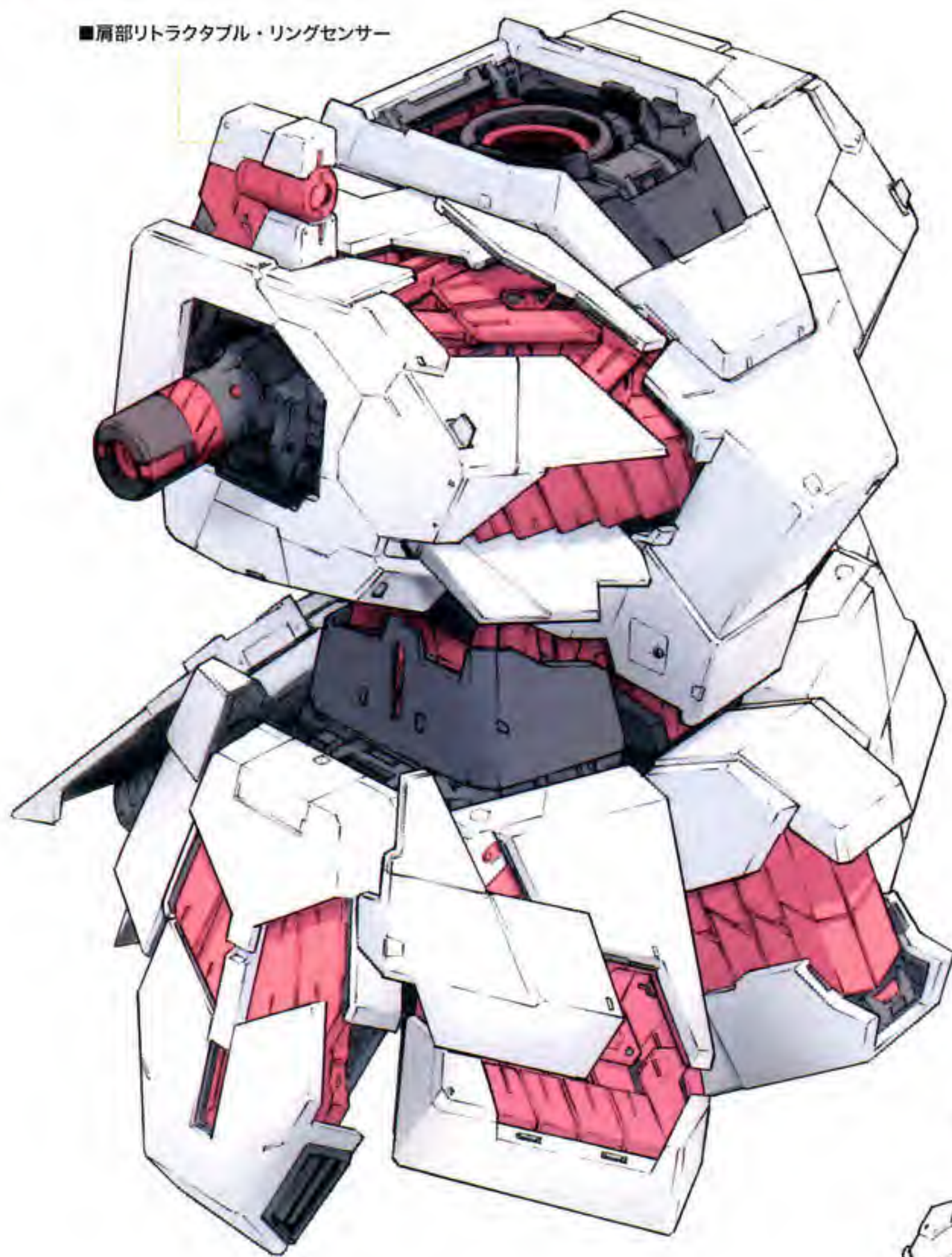
緊急脱出カプセル兼用の「リニアシートシステム」式全周モニター装備の球型コクピットである。標準サイズのコクピットブロックだが、本機もRX-93レガンダム同様に、球体の保護外殻構造内面にサイコフレームを敷き詰めるような形で配置し、外殻を補強する役目も果たしながら制御感應機器として機能する。全周囲式のサイコフレーム設置が効果的であることはRX-93で実証済みであるため、サイコミュシステムの中核として高い効率で機能するための最適形状の模索が、コクピット設計の主眼であったらしい。

サイコフレームの機能は、操縦者のバイタル診断システムや個体認証システムにも流用されているが、制御系とは別系統でノイズが入らない（互いに干渉しない）ように遮断したパッケージに収められるようになった。

戦闘にともなう急激な機動によって操縦者にかかるG（重力加速度）の負担を軽減するため、装備されるパイロットシート及び操作コンソール部分は、デストロイモード時に操縦者を、中立姿勢[※]で固定し、思念操作（インテンション・オートマチック・システム）に集中可能な環境を整えるための専用システムが導入されている。パイロットシートはRX-0の専用装備で、操縦者の身体保護機能は在来型のリニアシートとは比較にならないほどの高品位なものといえる。

コクピットのインターフェイス面はほかのM

■肩部リトラクタブル・リングセンサー



RX-0のコックピットブロック

ほかのMS同様にコックピットブロックは緊急脱出カプセル兼用しているが、その最大の特徴はRX-93 ヲガンダムでは全体の30パーセント程度しか使用されていなかったサイコフレームをコックピットフレームを含む構造材のほぼ全てに使用しており、精神感應波への反応速度が大幅に向上していると言われる。

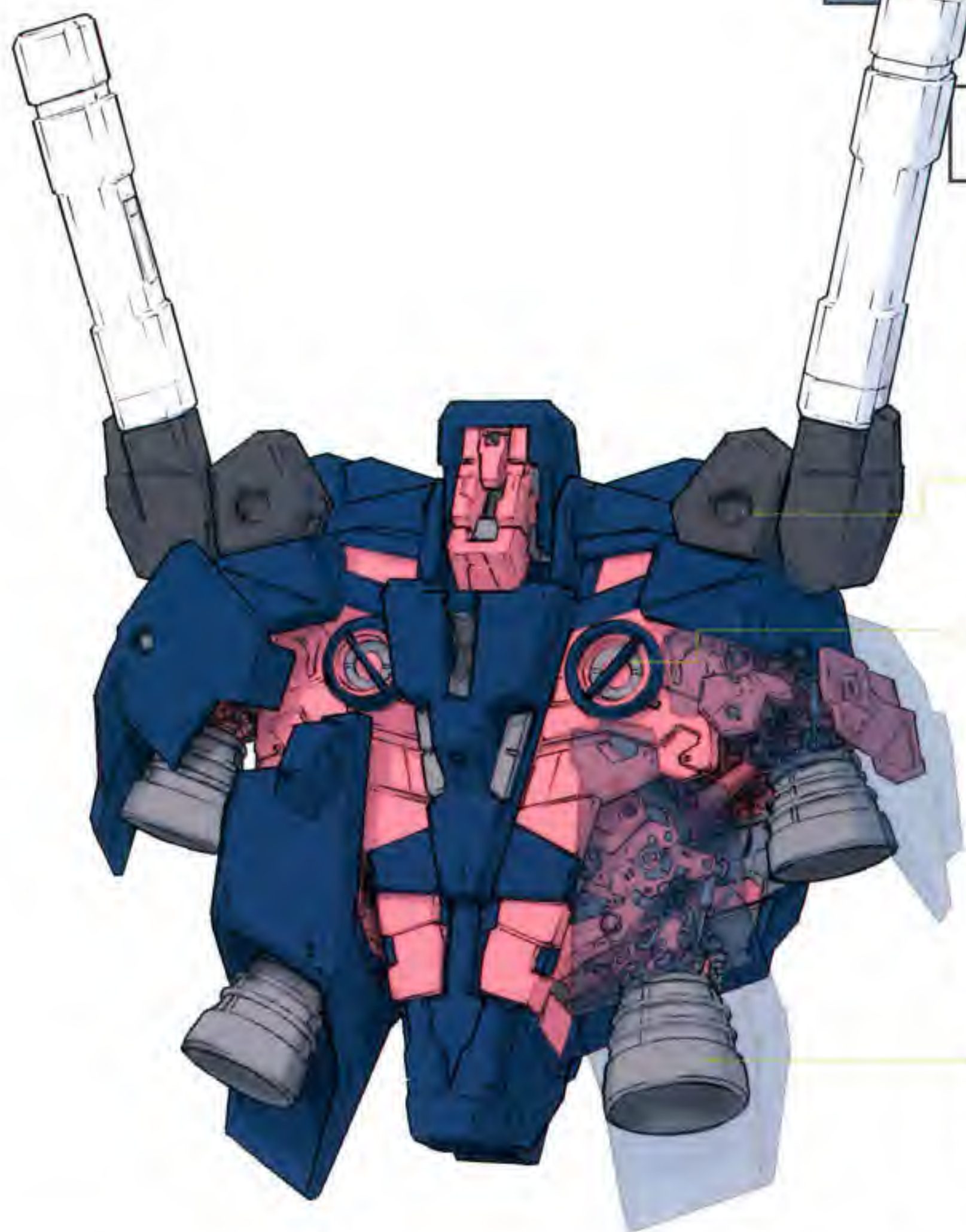
パワー・モジュール

Sと大きな変化はなく、全周スクリーンのモニター画面には操縦支援システムとの連携で適切な情報が適宜表示され、バックグラウンドの表示も戦況に応じ高精度な再構成画像が表示されるが、思念操作に集中する場合にはスクリーンの輝度を、操縦者の好みにあわせて「思念」によって暗く下げることが可能である。

設計開発段階では、AE社の上層部から開発チームに提示された要求仕様では、ジェネレーター出力はRX-93 ヲガンダムの二四八〇kWから二〇パーセント増加した三、五〇〇kWを設定目標としたが、RX-0実機に搭載されたMNF6d-AE100ではほぼこれに近いジェネレーター出力三、四八〇kWを達成した。

MNF6d-AE100の特徴は、ジェネレーターのメインフレーム、とりわけMHD（電磁流体駆動）発電部の構造にサイコフレームを導入したことである。ミノフスキー・イオネスコ熱核反応炉内でのフィールドによる「D+3He反応」制御に、サイコフレーム技術の投入を試みたもので、これに近い仕様はアクシズのネオ・ジオン軍技術陣が試験的に導入している（その成果にはNZ-666 クシャトリヤもあった）。RX-0のそれはジェネレーターのケーシングに関わる設計で、独創的なものであったという。

BACK PACK



■可動式兵装ホルダー

通常は起倒式のサーベル・ホルダーとして使用されるが、拡張兵装のマウントとしても使用が可能である。

■プロペラント・ペレット・カニスター

メインスラスター用のプロペラントを収納する。ペレットは改質高効率化されており少量で大きな推力の発生が可能。カニスターの交換には構造上、機能拡張モードに変形させる必要がある。

■メイン・スラスター・ノズル

両側にある推力増強用のスラスター、後部腰装甲内蔵スラスター、脚部スラスターと共通のエンジンシステムが用いられる。従来のノズルよりも冷却機能が強化され、高エネルギーのプロペラント・ペレット使用に対応している。

背部・バックパック

強力なメインスラスターを擁する背部の推進駆動ユニットで、ユニコンモードにおける外観的印象は、機体規模に比してコンパクトにまとまった感がある。デストロイモードに変形すると、格納されていた増加メインスラスター二基が展開し機能する。

MS黎明期から背面に推力モジュールを集約し機能させたバックパックは、第一世代から第四世代へと進化するなか推力の増強と航続距離の拡大を求めて大型化が進み、機体重心位置の変動が大きな機体や、重力下では運動性を犠牲にすることをいとわないような例まで見られるようになった。このような機体の高性能化を求めるがゆえの装備のむやみな肥大化傾向をリセットするため、原点回帰ともとれるような仕様にまとめ上げられたのがRX-100用のバックパックである。機体の重心位置変動に大きな影響を及ぼさないコンパクトさがなにより求められたものといえる。

スラスター・ユニットは従来のものと基本的な方式、構造こそ変わらないが、RX-100用として新たに設計された高推力・推進剤効率向上型で、これまでのプロペラントペレットを使用しても標準的なMSであればメインスラスター二基で十二分に第四世代MSを含めた敵サイコミュ兵器に対抗できる速度性能を確保できると判断していた。

しかしテスト機による模擬空中戦で第四世代を圧倒的に凌駕するようなアドバンテージを持たせるには至らず、例えば脅威となる目標が複数機であった場合には劣勢的な状況にもなり得ると結論された。

その反省から実際に採用されたバックパックは圧倒的な速度的アドバンテージを付与するためメインスラスターを当初設計の倍に増設し機動力の強化を図るように設計を改めている。

増設したスラスターは、メインスラスターと同一のものであるが、スタンバイ時にバックパックの体積を増さないような設置方法が検討されている。まず、ユニコンモードでは二基の使用を、より高速度での運動が必要であるデストロイモードになって四基の使用が可能となる構造としたのである。

検討の結果、デストロイモードにおける機体拡張に追従してバックパックも両側面が側方にスライドし、開裂した外殻の隙間から第三、第四スラスターが露出する構造としている。

さらに開発陣は増設したメインスラスターを推進力の向上だけでなく、姿勢制御用の可変スラスターノズルとして機能するように設計。増設されたメインスラスターは機体外方向に向け〇から三〇度。最大六〇度範囲で可動させることが可能で、これによりRX-100は最大推力を維持したまま、直角に

BACK PACK UC

BACK PACK D

Graphics by Anaheim Electronics AE

■最大出力での高速機動

なめらかな曲線軌道

パイロットへの高G負荷を抑えるために
急激な進路変更や突発的な加速を避けている

鋭角かつ直線的な軌道

専用パイロットスーツによる耐Gコントロール
下では、急角度の旋回や突発的な加速が可能

RX-0の軌跡はほかのMSに比較して極端に鋭角な軌道を描く。パイロットに高い負荷がかかるが、この急激な軌道変更はコンピューターによる予測射撃を困難にさせる効果がある。

近い横方向やロール機動、バックパックを中心とした二八〇度回転などのトリッキーな高速機動が可能となった。

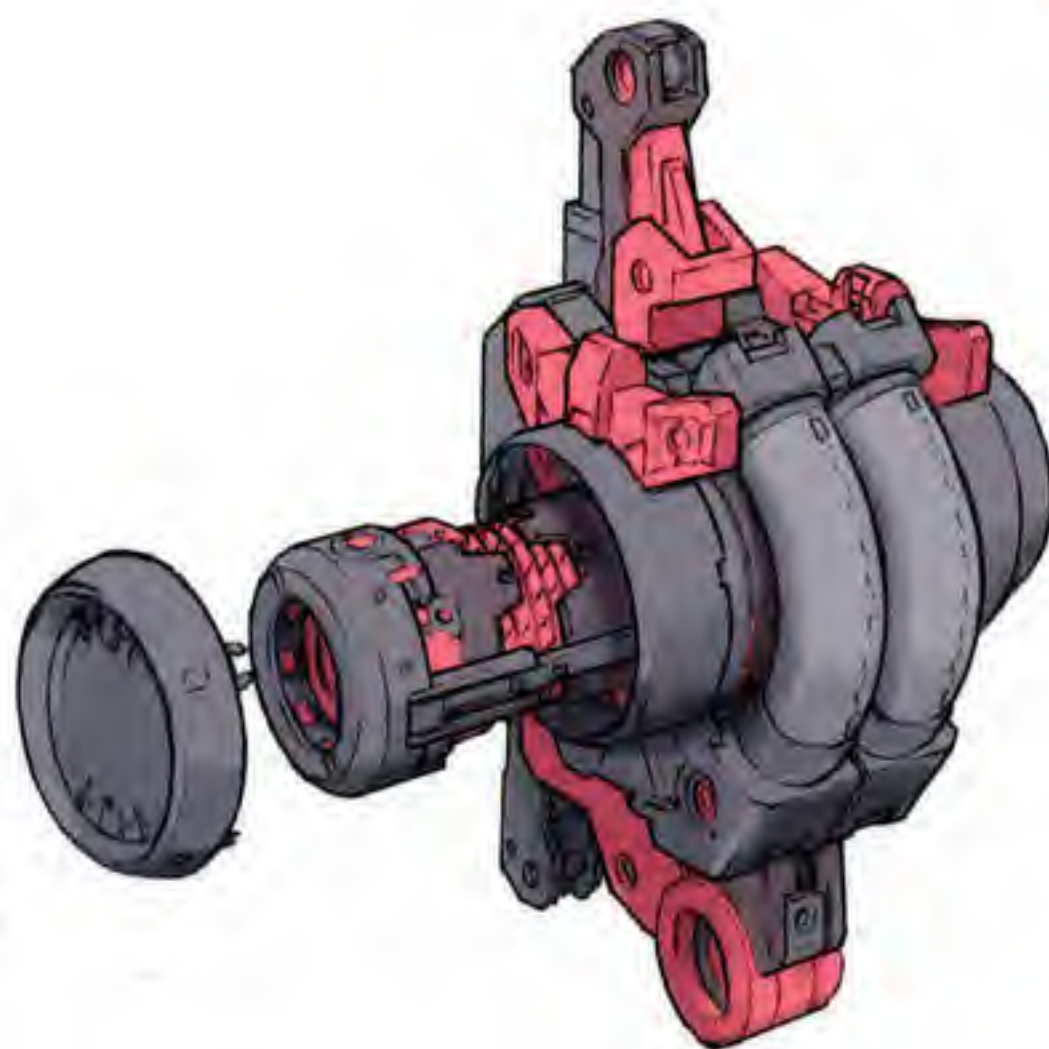
しかし、プロペラントペレットの絶対的な搭載量は大幅に拡充することが物理的に難しく四基を連続噴射した場合の航続時間は極端に減ることとなった。

バックパック背面には二基のビーム・サーベルが格納されているが、ユニコーンモードで格闘戦はないものと割り切り、格納・チャージ状態で固定された。デストロイモードになって起倒式マウントが使用可能ポジションに変形するまでは使うことができない。その代わりに、ユニコーンモードでの使用が可能な位置に別途サーベルを搭載する方法が採られている。

バックパックは機体背面部のムーバブルフレームに設けられた接続機構によりロックされる。バックパック本体内部の支持構造もサイコフレームによるムーバブルフレームで、機体フレームとの物理的接触により、デストロイモードにおける後方監視に大きな役割を担うようになっていた。

バックパック背面中央には外装式火器をマウントするハードポイントが一箇所設けられ、携行装備のほか、ハードポイントを拡張する専用のマルチプルアダプターラックを装着できる。このラックは火器のコントロール機能を用意するため、バズーカやビーム・ライフルなどをハードポイントに装着したまま射撃が可能となっている。

ARM



■フィールドモーター（脚部）

RX-0に採用されたフィールドモーターにはインテンション・オートマチック・システムに対応するためにサイコフレームを構成素材として採用している。フィールドモーターの開発にはRX-0の実質的な技術立証機であるMSN-06S シナンジュ・スタインが用いられた。

四肢

■四肢の主要関節

四肢の主要関節に用いられてる「フィールドモーター」もミノフスキー関連技術が応用されているため、サイコフレームの導入により性能向上の余地があると想定されている。

連邦系MSのフィールドモーターそのものは、ミノフスキー理論応用技術によるモノポール（磁気単極子）蒸着などで既に技術的飽和に到達していたといつてよく、さらなる性能向上を追求するうえで、何らかの技術的ブレイクスルーが期待されていた。そこで注目されたのがサイコフレームである。サイコフレームが論理回路を内包できるという特性を利用し、フィールドモーターの非接触駆動部の構造そのものに導入し、思考する部品を組み合わせて駆動における起動から停止までを自律的に制御しようというものである。サイコフレームで組み上げたフィールドモーターは、外装部分に制御装置を収める必要がなくなるため、省スペース化、軽量化、単純化を推し進めることができる。同じ収納容積であれば、より大型で強力なモーターを積むことも可能となる。

また構造物としての強度も従来使用されていた材料と同等なほか、サイコフレームの発光現象が起こった場合は強度が向上し、従来の素材よりも強靱であるため、耐負荷性能の向上も見込める。試作を繰り返し、想定以上の性能が得られたが、デメリットと

して、メンテナンスが必要な場合はユニットの全交換が必須となってしまう。また駆動部はサイコフレームをむき出しとせず、装甲素材でケーシングを行うという方法が採られている。

腕部

■ショルダーアーマー・肩部統合機能ブロック

連邦系MSのデザインを踏襲したデザインと構造の両肩ブロックは、構造設計にもRX-78やRGM-79時代からのノウハウの蓄積があり、単に肩部関節の防護装甲ブロックに留まらず、機体姿勢制御スラスタや高機動ノズルの設置位置、各種外装装備の接続ステーションとして、総合機能ターミナルのひとつとしても言うべき発展を遂げた部分でもあった。

RX-0のそれは、出力向上と構造強化に特化し、従来機のようなスラスタ搭載箇所、兵器ステーションとしての機能は捨て去っており、純然たるマニピュレーター基部として原点回帰したような設計となっている。

■両腕

関節駆動部を挟んで箱状外殻装甲が連結されるのは連邦系MSの特徴のひとつである。RX-0では可変に伴う外殻装甲の開裂が行われるが、上腕部には縦方向へのフ

レームの移動などの機構を持たない。これは肩と前腕の連結支持構造としての強度維持を優先させたためである。

前腕部には機体拡張に伴う外殻装甲開裂機構が設けられるが、その拡張は遠位方向と外側方向に比較的わずかなものである。

腕部は敵MSとの格闘戦に直面した際に、やむを得ず打突による攻撃を行った場合、非常に高い衝撃がムーバブルフレームにも影響を与えることになるが、前腕部の拡張変形機能は衝撃吸収するダンパーとしての役割も果たすように設計されていることが、ほかの開裂機構とは異なる点である。

しかし腕部伸張でのメリットとして、スラスタ噴射に頼らない姿勢制御や方向変換の技術AMBAに有効とも言われるが、実質的な質量移動はほとんどなく、ユニコーンモードからデストロイモードへと移行したとしても伸張した腕がAMBA機動に大きく貢献するものではない。これは外観上の印象論から導かれた誤解である。

■前腕外側部／サーベル・ホルダー

バックパックに装備される角型グリップのビーム・サーベルと同じものが前腕外側のホルダーに格納されている。開発当初、RX-0の腕部ビーム・サーベル・ホルダーはRX-93のように単純な予備のビーム・サーベル・ホルダーとして設計されていたが、実戦経験

■プライマリー・エンハンサー

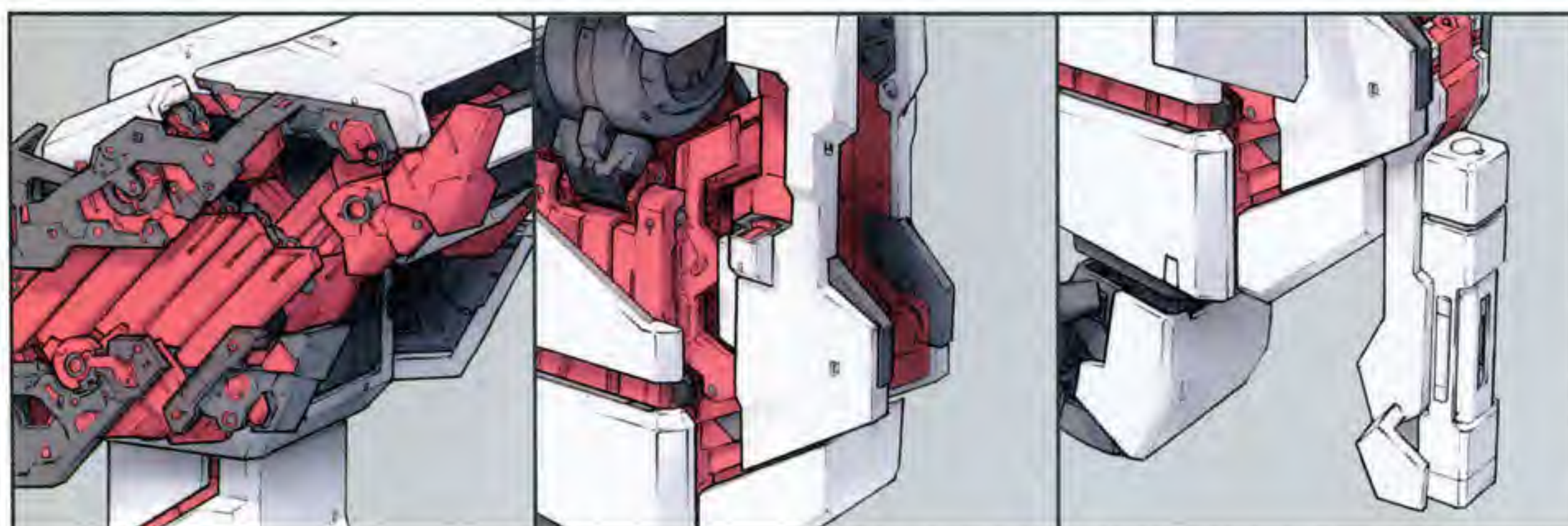
■肩部フローティング・フレーム

■プライマリー・エンハンサー

■下腕部フローティング・フレーム

■ベンディング・リミッター

肘の屈伸は膝関節以上の速度で行われるため、自損の可能性がきわめて高い。曲げの限界付近まで駆動すると瞬時に物理的なブレーキをかけて可動域内で腕を停止させるために設置される。



ARM

UC

ARM

LEFT ARM
FRONT VIEWLEFT ARM
REAR VIEW

のあるテストパイロット達の要望から可動式アームでビーム・サーベルを保持し、ホルダーに固定された状態でビームを発生させ運用可能な仕様に變更されることとなった。

これはビーム・ライフルなど手持ちの火器を装備したままでもビーム・サーベルが運用できたほうが良いというもので、どんな場合でも近接戦闘が可能という設計變更されたものである。そもそも第四世代MSの機動力と反応性能は凄まじく、ビーム・サーベルをマニピュレーターに持たせる一瞬の時間が命取りになりかねないと言う。

ビーム・ライフルなどを持ったままでも運用可能なように、下腕部から横に突き出る

ようにラックを装備。テストの結果も良好でパイロットたちの言う偶発的なMS同士の接近戦への対処として有効であった。またビーム・サーベルには本体からのエネルギー供給を行うために、エネルギーダウンによる出力の低下なども起こらないというメリットもあった。

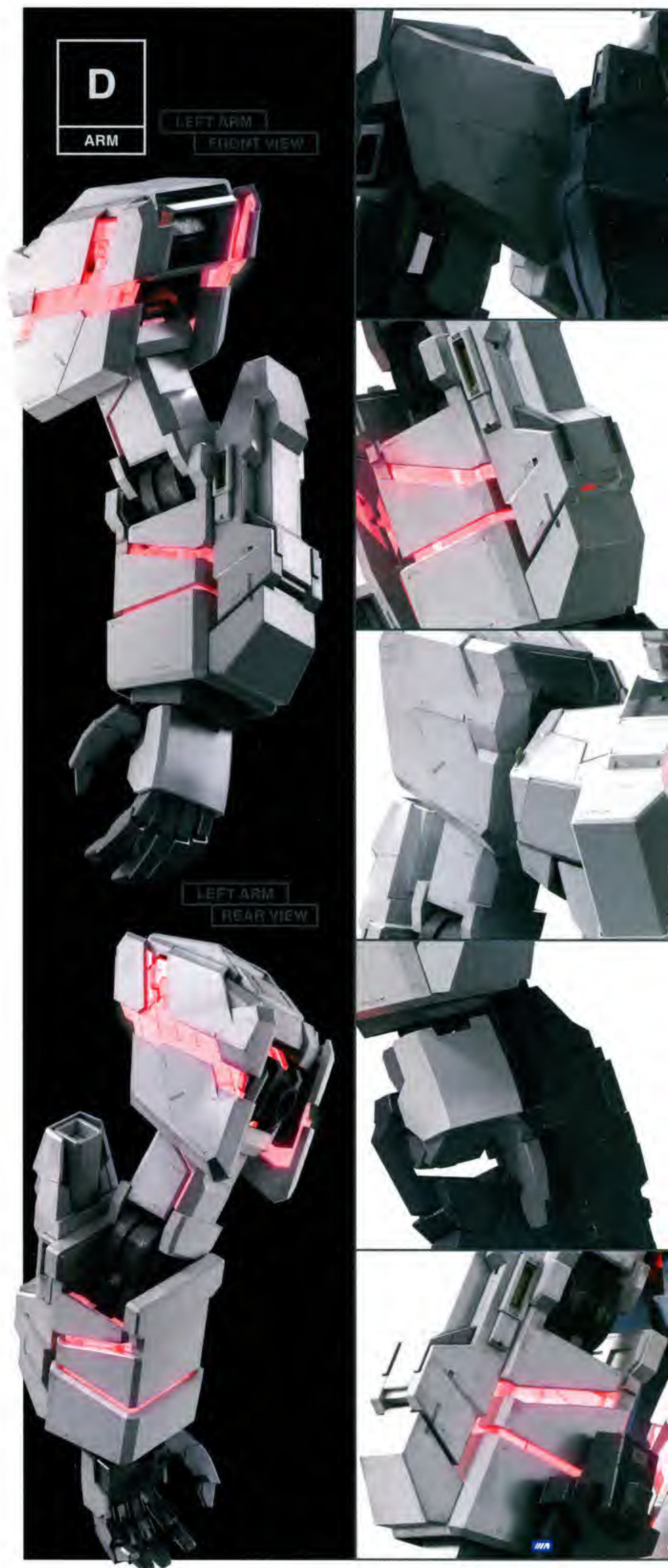
サーベルは腕の回転軸に沿って一八〇度の範囲で回転可能で、その機動をみた設計チームの二人が武器であるトンファーのようだと感じたことから、正式な名称ではないが、開発、整備チームから「ビーム・トンファー」と呼ばれることとなる。

ビーム・サーベルホルダー前方にある台形の

先端部分はセンサードームとなっていて、サイコミュ関連の指向性アンテナが内蔵されていると言われるが詳細はわかっていない。

■手(マニピュレーター)

宇宙世紀0090年代から標準装備されている角形断面の指をもつ五指把握式マニピュレーターで、標準規格のユニットで構成される。RX-0の外観上、何の変哲もないいたって平凡な部分かもしれない。これは精細な操作を要求するにもかかわらず損傷の頻度も高い部位ということもあり、特殊性を優先するよりも部品やユニットの交換の便



宜性を重視したことによる。もともとMSのユニット中で「最も鍛えられた」精緻なパーツ・ユニットでもあることから、機能面での不安は全くないといつていい完成度の高い部位である。その機能は連邦初期のMSで既に完成され、関節駆動部分の反応速度や把握性能などの向上を図りながら発展している。

RX-100に採用されたマニピュレーターは連邦系MSに広く採用されている数種類あるモデルの中から基本設計を踏襲し、その部材やフィールドモーターをサイコフレームに置き換えられた物が採用され、若干ではあるがサイコフレームによる構造の強化と新型フィールドモーターの採用によってパワーも強

化されていると言われる。常に外部に露出する部位であるため、サイコフレームを外装カバーで覆っているのは肘関節などと同じだ。そのためサイコフレームの発光時にも指自体が光ることはない。

携行火器への制御回線（時期によっては動力供給も行われていた）接続ターミナルを手のひら部に設けることは不可欠の装備として標準化されており、アダプターは共通規格品として普及するようになる。一年戦争終結後のMS市場はほぼAE社の寡占状態に近く、MSの多くは連邦系もジオン系もなくAE社の決めた「ユニバーサル規格」に従って、携行火器の接続は物理的に可能となっ

ていた。つまり連邦の武器もジオンの武器も同じように持つて照準発射が理屈としては可能なのである。もちろん、FCS（火器管制システム）にその武器の制御データがあることが前提である。もともと、指による入力、すなわちトリガーを引くことでの発射は、FCSを無視して使用が可能で、トリガー式兵装が完全に無くならない理由でもある。火器管制による照準はできなくとも、勘と経験則による射撃はできるわけであるから。一般的にMSに通常装備されているトリガーやダミーパルンなどを発射するコンテナ射出装置などを装備しているのかといった細かな仕様は公表されていない。

WAIST

■プライマリー・エンハンサー

リニア・モーターが内蔵され股関節の側方への移動と、これに追従するサイド・アーマーの位置調整に関与する。

■メイン・シャシー

上体と脚部を連結する要のためサイコフレーム製パーツを内包するような形状に設計されている。



■サポート・フレーム

股関節のスライド移動を支持、拡幅位置での確実な固定を行う。

■センサー・プロテクター

機体下方の動体の存在を感知するセンサーやレーダー機材を内蔵する。

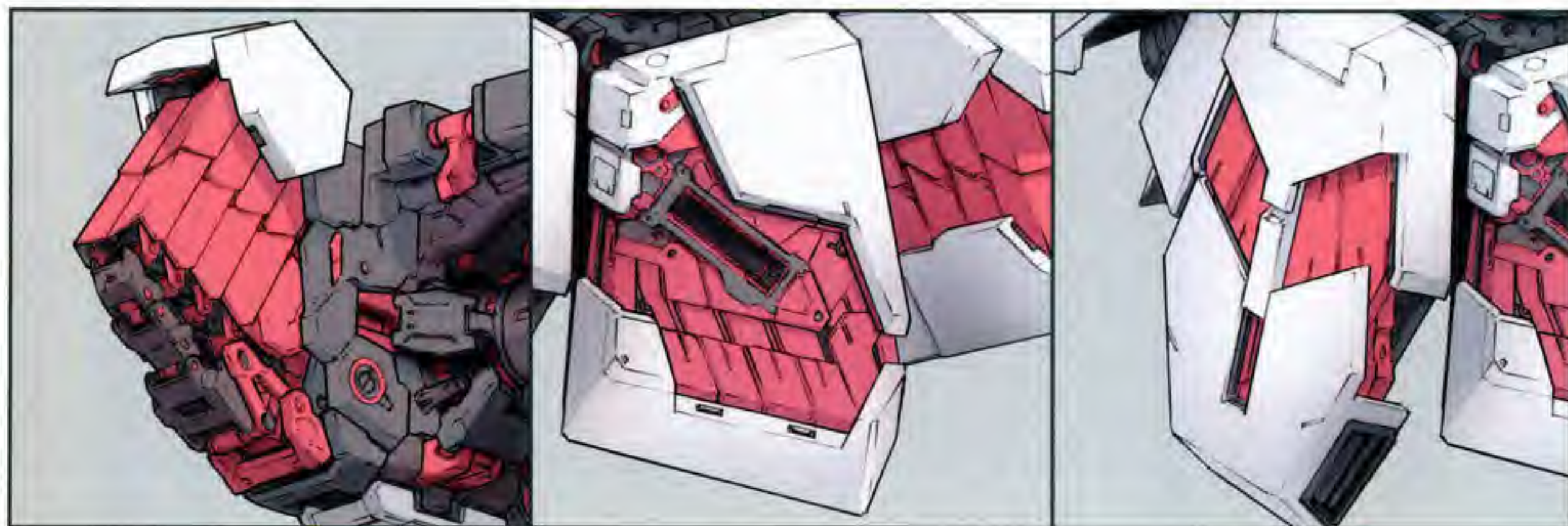
■プライマリー・エンハンサー

シリンダー・タイプのフィールドモーターが内蔵される。前方への拡大、側方への拡幅に関与する。

腰部

M.S.の中でコクピットブロックと同等に強固な構造を持つ股関節ブロックには、連邦系M.S.では馴染み深い前後、左右に鋭角的なアーマーを装備する仕様とされた。

強固な構造とサイコフレームや股関節のスライド展開機構などが集中するブロックだけに開発は難航した。結果的に縦方向に対する強度を確保するためにサイコフレームを使用した設計ではあったが、非常にシンプルな構造で構成されることになった。サイコフレームだけでも理論上は申し分ない強度が立証されたが、重力下以外でも荷重の一番かかる部分ということもあり、開発陣は安全策をとり、一部サイコフレームの構造体を従来のフレームで補強するような構造を採用することになった。



■股関節部

この部位はデストロイモード時に、前方へ押し出されるようにサイコフレームのユニットが露出、外殻装甲は上下に開裂する。この部分は左右両胸とともに近接戦闘におけるサイコフレームの感度が高くなるように設定された部位でもある。コクピットを中心に三角形を構成する配置は、操縦者の、ひいては機体の最重要部を防御するためにも必要な構成であると判断され、サイコフレームの露出面積が大きくなるような設計であった。

前方に展開されるサイコフレームは見するとブロックごと内部から押し出されてくるように思われるが、実は左右一八枚のサイコフレームパネルが前方にスライドして、あたかも一つのブロックの様に整列固定される。

■股関節機構

脚部（両足）へと接続される関節部位はデストロイモードに変形する際、外側に向け四〇〇mm程度伸長する。機体可動部の中でも股関節の関節はもともと荷重がかかる部位のため、開発当初、伸長機構を導入することとはためらわれた。しかし、デストロイモードへの変形による機能拡張こそがRX-10の本領であることはいまでもない。機体全体の変形にもなつて、MSの基本的駆動を損ねるわけにはいかないことから、ほかの部分の

フレーム拡大と装甲の開裂に従い、強度を確保したままで股関節位置を外側伸長させる方法が研究されている。

このため関節部分の中でも最優先でサイコフレーム強化の構造試作テストが繰り返された箇所でもある。伸縮する関節取り付け基部を前後上下の四方から強化アクチュエーターで補強保持する構造を採用しているが、これはMSZ-006ゼータガンダム以来度々開発生産された可変MSでのノウハウがあればこそ導入されたメカニズムである。

■フロントアーマー

フロントアーマーは、従来機であればセンサーやプロペラントタンクとなる内部空間をサイコフレームの格納場所として使用、デストロイモード時には大きく開口部分が開き、サイコフレームを露出させる。股関節部分を直接防護する装甲を開裂することには心理的な不安も伴うが、そもそも外殻装甲に用いられる部材の強度さえ凌ぐ高強度材料のサイコフレームであるため、開発陣には装甲開裂に対する躊躇はなかったという。胸、股間のサイコフレームが機体重心近くの脅威を重点的に感知するのに対し、正面方向に反応するセンサー集合体の二部を形成する。開裂位置に移動する装甲はスライドしながら正面方向に持ち上がるように動くが、これ

はサイコフレームが実空間との接触を確実にするためといわれる。

■サイドアーマー

腰部左右側面装甲の取付支持部はデストロイモードへの移行に際して外側へと拡張されるが、この支持部を含む腰部フレームは全体がサイコフレーム製ではなく、ヒンジ機構のある外周枠部などの特に大きな荷重と負荷のかかる部分には、可変MSのムーバブルフレームに使用されてきた構造材用ガンダリウム合金が用いられており、その内側にコアとしてサイコフレームが内蔵されている。

サイドアーマーは外側から移動しつつ、下半分が分割開裂しサイコフレームを露出させる。この装甲の遠位端前後には角形の姿勢制御用スラスター（マイクロスラスターノズル）が設置される。このスラスターは機体のヨー（体軸を中心とした回転運動）を制御する。

RX-10専用開発されたマイクロスラスターノズルは従来機であれば明確な出力の違いや、固定式、可変ベーン付きなどの差があったが、RX-10に採用されたマイクロスラスターノズルは、その全てが兼用として使用することができ、これは低出力から高出力への対応ということになるが、そのような装備は非常に高価だったため、従来機は自重や無駄を

WAIST

REAR ARMOR

UC

HARD POINT



に腰腹部外殻装甲が取り付けられる。

■リアアーマー

リアアーマー装甲面上端はハードポイントとなっており、装備取り付け用のコネクティンク・マウントが設置されている。このマウントはRX-0用に開発された兵装側に設けられるアダプターとの接続が可能であるが、変形時の可動部でもあるため大型の装備装着には用いられてはいないようである。

リアアーマーは、バックパックに搭載されているメインスラスターとはほぼ同等の性能をもつバーニア（副）スラスターが内蔵され、デストロイモードに変形した状態で初めて使用可能となる。機体の機動から考えた場合、ロールとヨーの運動を補助するが、連続噴射で使用することは、原則として行わないものとされていた（実戦ではそうではなかったが）。このバーニアスラスターは、戦闘時に例えばバックパックが破壊され、メインスラスターエンジン

■腰背部のアクセス部

バックパックやリアスカートに装備された大推力のメインスラスターに、追加のプロペラント（推進剤）を供給するコネクタブラグや配管、追加のブースターユニットを接続するためのピボットベースなどが、腰フレームから立ち上がるように構築された。これらも構造材用ガンダリウム合金が用いられ、この枠構造

ンジン出力だけで第四世代MS同等の機動性能を維持することが可能となっている。これは万が一にもRX-0に最低限度の戦闘力を維持させるという意味と、戦場からのパイロット離脱を想定した装備で、いわばコア・プロットに近い思想で装備されたと言われている。そのため、メインスラスターエンジンには大型の装甲カバーが付き、バックパックが爆発した場合でもエンジンそのものを装甲面で守るよう設計されている。また、緊急離脱の際には、四肢を切り離す、バックパックを投棄する、上面の装甲（通常は一種の推力制御板として機能する）をパージするなど、コクピットを収めた胴体部とバーニアスラスター部のみにまで機体質量を減じることが可能である。

一般的なイメージでは、MSは戦闘時に持てる全てのメインスラスターエンジンを全力運転していると考えている人も多いが、実はそうではない。RX-0でもデストロイモード時に展開するバーニア類すべてが常時全力運転されているわけではなく、必要に応じて運用されているのだ。



FRONT ARMOR

UC



D



SIDE ARMOR

UC



D



REAR ARMOR

UC



D



LEG

脚部

■大腿部

可動域の自由度を確保するため球形となつている股関節部のフィールドモーターは、構造材用ガンダリウム合金のフレームで補強され、その下部にサイコフレーム製のムーバブルフレームが連結される。ほかのサイコフレーム部以上にソリッドな印象のある部品構成であるが、これはほかのMS同様に、大きな荷重を受け止めるための対策といえよう。

また、デストロイモードに変形する際、腿部は状況によってはさらに遠位の、つまり脚部全体をジャッキアップできるだけの強度が必要のため、ブロック状の強固なフレーム部品を隙間無く組み合わせた構造となつている。

分割される外殻装甲は遠位端方向にスライドするが、サイコフレームの露出面積は腿の総体積に対しほかの部位に比べて小さい。これは下脚全体の荷重を支持する構造として必要な強度を損なわず最低限の開裂に止めるためである。そのかわりに、装甲構成面全周にわたって開裂が行われる。

■膝部アーマー

さまざまなMSで膝関節保護用の装甲が大型化する傾向にあったのは、膝部分が単なる装甲から種々の機器搭載スペースとして

の利用度が高くなつていったためである。RX-0の場合、膝部はかなりポリウムのある装甲ブロックだが、これはデストロイモードに変形した際に上方・側方の感知に大きな役割を担うサイコフレーム構造体を格納するためである。

デストロイモードへの変形で前方に移動した膝部の質量は、関節を軸にしたピッチ運動を、ユニコンモード時よりも小さな力で駆動できるようなカウンターウェイトの役割も兼ねている。

■下脚部

機体を構成するサイコフレーム製構造のうち、もつとも複雑な形状を有するのが、下脚部のムーバブルフレームであろう。ランディング・ギアとして、あるいは歩行脚としての荷重を支持し、さらに機体姿勢制御や機動に重要な役割を果たすスラストが集中する場所であるため、複雑な構造にならざるを得ない部位となるのは、MSという兵器の性質上やむを得ず、サイコフレームを全面導入したRX-0も例外ではなかった。

補助推力（姿勢制御、高機動用）は下脚部で独立して機能するように設計され、また垂直方向の移動を補助するバーニアスラストもふくらはぎ部分に装備されているため、これらに必要なプロペラントを内蔵する

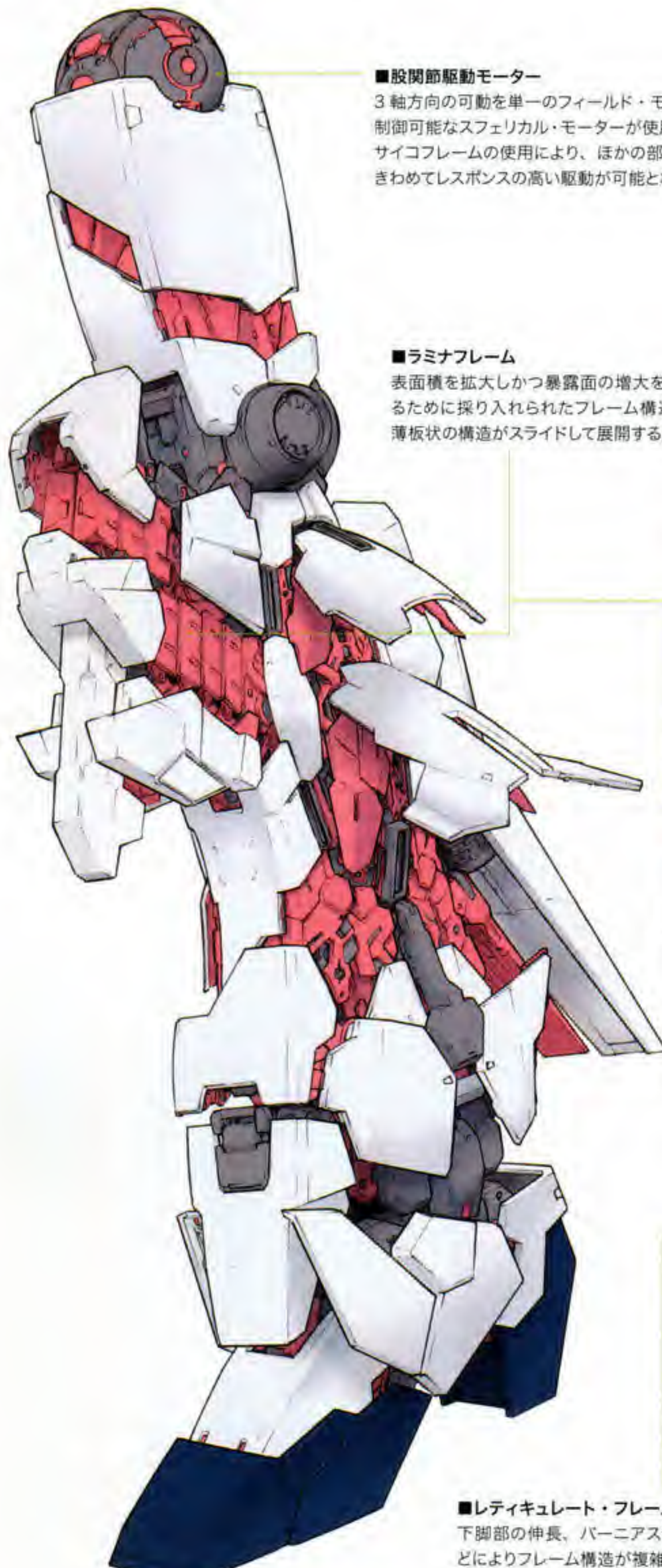
キヤンスターが置かれる。それを取り巻くように配置されるサイコフレーム製支持構造は、デストロイモードにおける遠位方向への伸長がなされるが、その度合いは小さく開裂する装甲の移動距離も最小限にとどめられている。しかし、外から見える露出部の面積のみが実空間への接触面ではなく、装甲とサイコフレームとの間に可能な限り間隙を作り出すことで感知性能を高めている。

■足首部および足

設計スタッフが下脚部分同様に頭を悩ましたのが、足首の構造であろう。これまでのMSでも足首部分の構造は、耐荷重強度、可動範囲、衝撃吸収、推力発生源の内蔵など多くの要求を実現しなければならなかったため、従来からのノウハウの積み重ねだけでは対処不能な状況もまま生じた。

RX-0においては構造材としてサイコフレームを用いることによつて強度の上限は従来の構造材よりもはるかに引き上げられ、また駆動制御機構の物理的な簡略化が可能となった。しかしその反面、これまで手堅い技術的対応法として採用されてきたシリンドリカル・アクチュエーター／ダンパー方式を一旦白紙に戻し、サイコフレームによる構造に適した新たな構造設計、機械・機材配置を検討しなければならなかった。加えて、遠



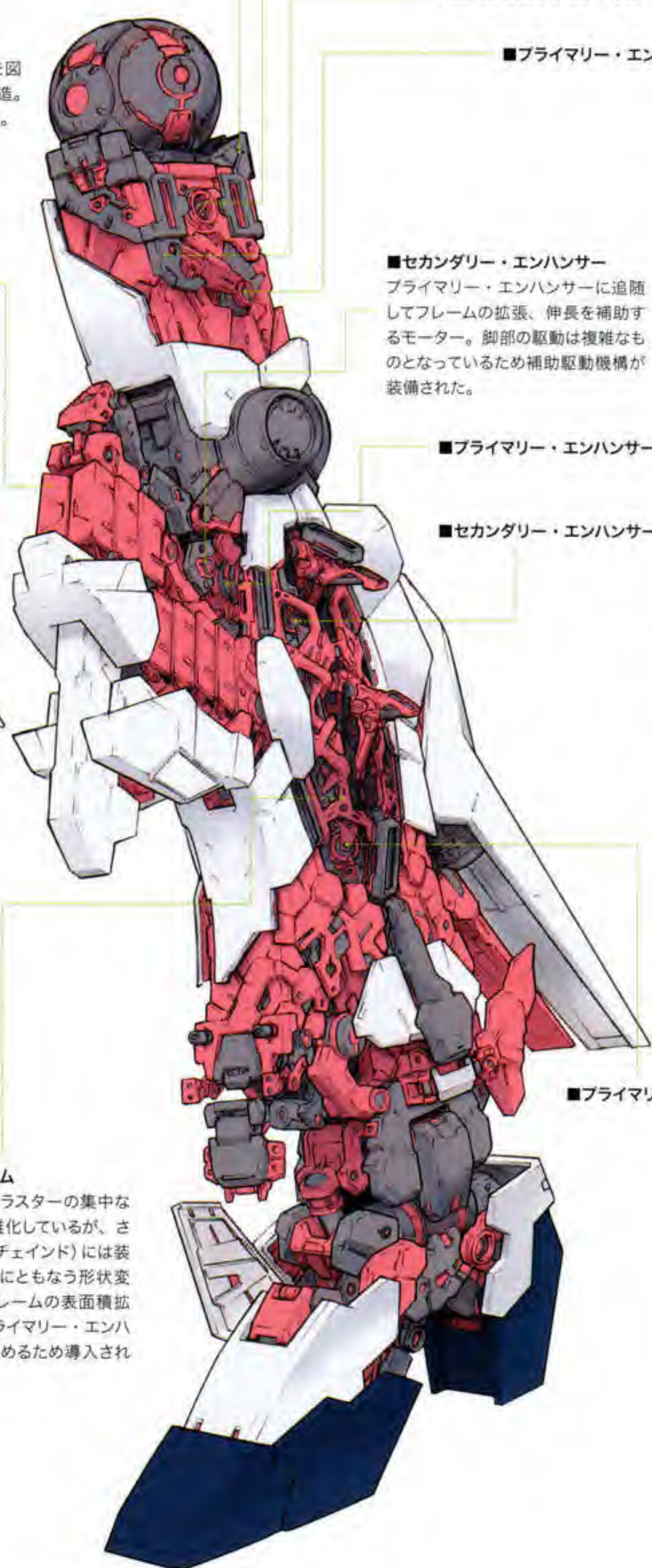


■股関節駆動モーター

3軸方向の可動を単一のフィールド・モーターで制御可能なスフェリカル・モーターが使用された。サイコフレームの使用により、ほかの部分同様にきわめてレスポンスの高い駆動が可能となった。

■ラミナフレーム

表面積を拡大しつつ暴露面の増大を図るために採り入れられたフレーム構造。薄板状の構造がスライドして展開する。



■大腿部フローティング・フレーム

■大腿部プロペラント・ベレット・アクセス

■トランスミッション・レバー

■プライマリー・エンハンサー

■セカンダリー・エンハンサー

プライマリー・エンハンサーに追従してフレームの拡張、伸長を補助するモーター。脚部の駆動は複雑なものとなっているため補助駆動機構が装備された。

■プライマリー・エンハンサー

■セカンダリー・エンハンサー



■プライマリー・エンハンサー

■レディキュレート・フレーム

下脚部の伸長、バーニアスラスターの集中などによりフレーム構造が複雑化しているが、さらに最大機能拡張時(アンチェインド)には装甲の開放も行われる。これにともなう形状変更に対応しながらサイコフレームの表面積拡張を効率良く行い、かつプライマリー・エンハンサー設置数を最小限に止めるため導入されたフレーム構造である。

D

LEG

UC

LEG

RIGHT LEG
FRONT BELOW

RIGHT LEG
FRONT BELOW

RIGHT LEG
REAR BELOW

RIGHT LEG
REAR BELOW



ている部位でもある。

■足裏部

宇宙機としての離着床面、重力下での歩行接地面としての機能を兼ね備える部分であることは、一般的なMSと変わらず、機体全重量を支えるということもあり特別な堅牢さも求められる部位である。真空の宇宙空間に曝されているコロニー外壁に着床する場合、機体足裏の素材との固着対策、あるいは静電対策など必要であるが、この点については従来からの技術の延長にある感圧硬度変性エラストマーのコーティングで対処している。

足首の駆動はロール、ピッチ、ヨーの三軸の動きをそれぞれに司るフィールドモーターを個別に設置し、統合して運動させる。ヒール部の起倒については足首のフィールドモーターが動力を機械的にピックアップして駆動させるが、これにシンクロしながらサイコフレーム構造材が移動展開、形状変更を行う。ユニコーンモードは安定性を重視した一般的な接地面積を確保したが、デストロイドモード時には機動性を重視して接地面積を減らして結果バランスを崩して敏捷性を上げるための機構として、ハイヒール型を採用している。

衝撃の吸収はサイコフレームの構造を集合的に作り上げている最小単位（ユニジオメタイト）が滑るように移動することでエネルギーを分散吸収する機能を最大限に利用し

宇宙機としての離着床面、重力下での歩行接地面としての機能を兼ね備える部分であることは、一般的なMSと変わらず、機体全重量を支えるということもあり特別な堅牢さも求められる部位である。真空の宇宙空間に曝されているコロニー外壁に着床する場合、機体足裏の素材との固着対策、あるいは静電対策など必要であるが、この点については従来からの技術の延長にある感圧硬度変性エラストマーのコーティングで対処している。

ヒール部が回転し接地面が変わる構造のため、スリップ防止や接地面を噛むために必要なスパイクないしはネイルといったものを内蔵することは断念され、最小限のバイトデバイスのみの装備とし、摩擦係数の高い感圧硬度変性エラストマーコーティングへの依存度を高めている。

しかし爪先には微小重力天体への着地用把握鉤爪（グリップクロウ）は装備され、歩行時の蹴る動きや着地時に地面を掴む。拳動を補助している。

RX-0のスラスター設置数

バックパック部：メインスラスター（UC）2基 →（D）4基（※収納ノズル2基展開）

肩部：統合スラスターユニット × 両肩（2）= 2基

腰部：リアスカート・サブスラスターノズル × 双発（2）= 2基

：マイクロスラストクラスター・スリット 2基 × 両側面（2）= 4基

膝関節部：脚部サブスラスターノズル 1基 × 両足（2）= 2基

：マイクロスラストクラスター・スリット 6基 × 両側面（2）× 両足（2）= 24基

第一世代から第三世代までのMSには、機動力の向上を図るため各所に数多くのスラスターを装備した機体が開発される傾向にあり、多数のスラスターの推力を複雑に組み合わせることにより高い機動性を実現した。しかし、スラスターを複数搭載する方法は、燃料の搭載量の増加とそれともなう機体重量の増加を招き、メンテナンスの煩雑化、制御機構の複雑化など様々な問題を内包した。MS開発に携わる技術者たちは、いかに効率よくMSの機動性を向上させるかについて研究開発を続けていた。

宇宙世紀0093年、最強のMSとして今なお伝説的な扱いを受けるRX-93 ヱガンダムは、MSは万能兵器たるべしという当時の風潮により肥大化した機体設計から脱却し、MSは本来の対MS戦闘に特化した機体に回帰すべきであるというアムロ・レイ大尉（当時）の設計思想をもとに開発された。その機体には高機動戦闘に必要なスラスターを最小限にまで切り詰めて、最大効率が発揮できるような設計を要求。長距離移動用の主スラスター以外は、サステナーとしてよりも瞬間的な高推力の発生により機体姿勢や軌道の変更を行うようなシステムに変更された。これはある意味での先祖返りの処置ともいえるが、すでにこれまでのMS運用と技術実績で培われたデータをもとに、もっとも有効で効果的な位置に最適な出力の機材を設置しているため、巨大生物的進化の方向に一石を投じることとなる。

このためRX-93は、一見したところ一年戦争時のMSのようにシンプルな外観の機体として完成に至ったが、その設計思想が正しかったことは戦闘において証明されている。

RX-0 ユニコーンは想定されるあらゆる敵性MSに対応すべく、高機動を超えた超高機動が可能なMSとしての性能が求められた機体であった。しかし、その性能を最大限に引き出すための変形機構

を持つがゆえに構造は可能な限りシンプルであることを要求された結果、RX-93の設計思想を踏襲するシンプルなMSとして設計・開発されることになった。

それに伴い搭載されるスラスターの配置は非常にシンプルかつ高効率化されたものになっている。これは機体への設置箇所の集約化と、効率的な設置位置の研究をRX-93以上に突き詰め、当時の技術で可能な限り小型で強力なモーターの開発と、制御プログラムの確立によって実現可能となった。

RX-0の機体に外部から確認できるスラスター類は、同時期に開発された機種に比して少数でサイズも控えめなものだった。これはRX-0開発のテストベッドとなった試作MS、MSN-06S シナンジュ・スタイン（後のMSN-06S シナンジュ）と比較してもそのシンプルさが実感できるだろう。

RX-0には、従来のMSとは異なり角形のスリット状マイクロスラスターが装備されている。このマイクロスラスターはRX-0専用に新規開発されたもので、小型軽量でありながら噴射の反応速度や出力の微妙なコントロールが可能で、従来のベル型スラスターとは異なり、可変ベーンを持ち推力軸の偏向が行えた。また、瞬間的にメインスラスターと同等の推力を得る爆発的な最大出力噴射を行うことも可能だった（※最大出力噴射には三秒という制限がある）。機械構造的にはユニット化が極限まで突き詰められ、損耗率の高い部位でもあるスラスター機器のMSへの換装作業も容易で、メンテナンスなども短時間で終えることが可能となり、整備員の作業効率化に一役買っている。ノズル部分の形状は異なるが、内部エンジンブロックはすべて共通化されており、エンジンユニットの予備パーツの管理が一元化されるとともに、メンテナンス面でも無駄のないスラスターとして運用されている。RX-0はこれらのスラスターを連携運用することで高い機動性能を発揮している。

RX-0

ARMAMENT

RX-0 携行火器

BM

■ビーム・マグナム

RX-0の専用主武装となる携行火器であるにもかかわらず、威力が強過ぎるがゆえに運用上の難しさを抱えていたのがビーム・マグナムである。携行式ビーム・ライフルの性能強化は限界に近づいており、根本的な技術刷新が求められている。そんななかで、在来型火器と同程度の寸法、重量を維持し、現行の技術に立脚して最大限の威力を有するものとして完成された。

二〇世紀の実体弾火器であるマグナム弾になぞらえて「ビーム・マグナム」と名付けられたRX-0専用高エネルギー・ビーム・ライフルは、「マグナム弾」あるいは「マグナム用Eパック」と称される専用エネルギーパック（Eパック）をまるごと二基分（通常のビーム・ライフルで使用すれば発射出力にもよるが四から六発分相当のエネルギー）を使い切る形で単射する。そのビームの威力は絶大で、公称では標準型ビーム・ライフルの四倍、メガ・バズーカ・ランチャーに匹敵する出力とされる。M

Aや艦船などの大型目標に対しても有効な火器となっているが、もとよりこれは威力の話であり、対艦船用火器としての運用が主眼に置かれていたわけではない。

ビーム・マグナムに装填可能なマガジンの装弾数は「マグナム用Eパック」五基分まで、予備マガジンをリアアーマーに二セット携行できるとしても、最大で十五発までしか射てない。このマガジン五基という装弾数の少なさだけを切り上げて、戦闘継続時間が短すぎるので火器としての評価を低く見る意見もあるが、問題の本質はそこにはない。

ビーム・マグナムは二から三発も命中すれば艦船を無力化し、また標準型MSであれば至近距離をビームが通過した煽りだけで破壊されることもある。この手の高威力の火器は、本来、弾をばらまいて弾幕を張るためのものではなく、狙い澄ました二撃で目標を沈黙させるのが目的の兵器であるはずで、それは実体弾であろうがビーム兵器であろうが同じことであろう。また、ビームを発射することにより、発射器材すなわちラ

イフルそのものにかかる負荷も、通常のそれとは桁違いである。冷却とビーム制御のためパレル内に装備された機器は、連続発射を行えば当然大きな負荷を受けることから、物理的な制約を課す目的で、マガジン五射までとしているのである。もし自動装填式ライフルのように二〇連射、二〇連射が可能な状態で供給した場合、必ず過負荷によるライフル本体の破損、破壊に至ることは間違いないだろう。

いずれにせよ、このような威力の火器を十五発を発射した状況で、MS戦闘の戦況に推移がないような戦闘であれば、それはすでに戦術に問題があるということになるのではないだろうか。

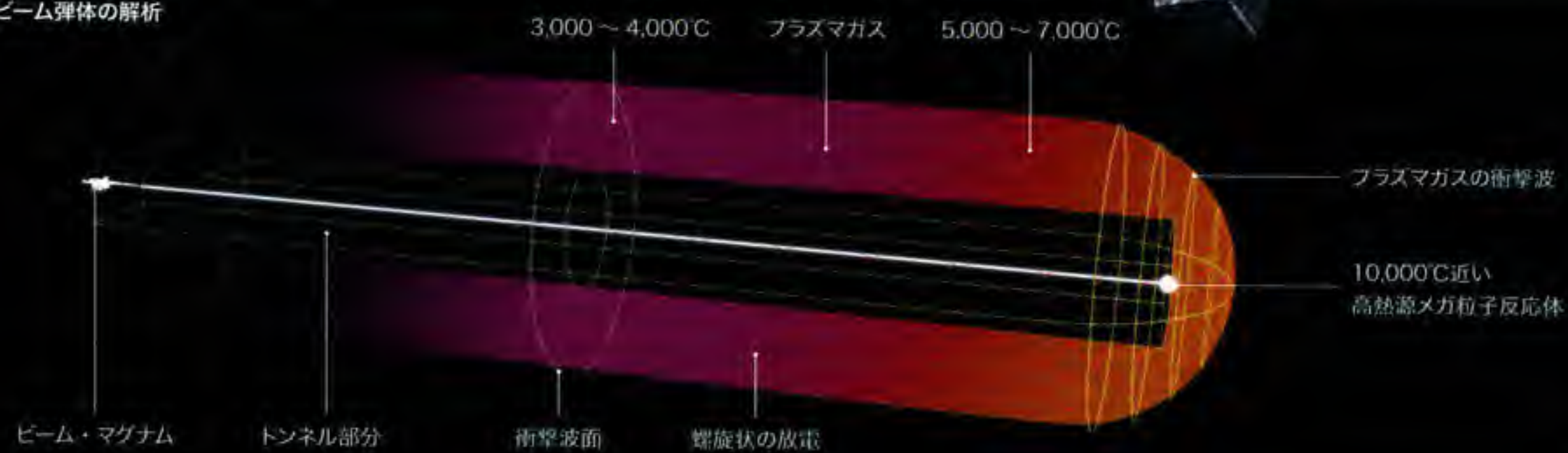
ただし、対サイコミュ兵器のための火器として考えた場合には、ビーム・マグナムの威力そのものよりも、高速移動・高機動を行う目標を照準、追従し未来予測して射撃が可能な火器管制システムのデータ更新と、操縦者の射撃技術（サイコミュであろうがなかろうが）に依存するところが大きい。



ADD ON
REVOLVING LAUNCHER



■ビーム弾体の解析



BS

RX-0 UNICORN

BEAM SABER

RX-0

ARMAMENT

BS

■ビーム・サーベル

連邦系MSの標準的な近接戦闘装備であるビーム・サーベルは、もちろんRX-0にも装備される。バックパックに収納されたサーベルは、変形後のデストロイモードにおける使用が前提となっているため、ユニコンモードで運用するためのサーベルが前腕外側ホルダーに内蔵携行装備される。外観上は何の変哲もない角形サーベルだが、実質は標準MS用サーベルとは異なりRX-0専用が開発されたものであり、出力が大幅に強化されている。

大きな特徴として、サーベルをアクティブ

とした際、ブレードは無段階に出力調整可能で最大二〇〇パーセントまで高出力化できる。ただしエネルギー消費は幾何級数的に増加し、グリップにチャージされているエネルギーでは使用時間に限界がある。また端部のビーム共振機構、ブレード形成システムの冷却が追いつかなくなるため、最大出力による使用は時間的制限（六〇秒が限界とされる）が設けられている。また最大出力で使ったサーベルは危険回避のため、廃棄する規定となっている。

手のひらや、腕部ビーム・サーベルホルダーにあるコネクタを利用してエネルギーを持続的に供給すれば最大出力の維持は可能だが、前述のように冷却が不十分になり、最悪の場合はサーベル本体の溶融や爆発を招くので、このような使用は禁止されている。

同型のグリップで、いわゆるハンドガンのような用法でビーム発射も可能な仕様のサーベルや、ブレードの発振を維持したまま投擲が可能

な仕様のものもあったとされ、実戦における試験運用がされたいらしい。

HB

■ハイパー・バズーカ

280mm大口径対艦攻撃用無反動ロケット発射システムは、宇宙世紀0096年時点では実体弾発射火器として地球連邦軍MSで広く運用されている。発射筒部は伸縮式で、本体後方からのマガジン式給弾、自動照準システムを装備する。

使用されるロケット弾にはいくつかの弾種が用意されており、宇宙用、大気圏内用に特化した仕様などバリエーションは豊富である。対MS戦闘で多用される弾種はAPHE（徹甲榴弾）、AMS-PT（対MSポイントデトネーティング）、SSBD（ショットシェル・ボール弾投射）、APFSDS-MPB（外筒投棄式安定翼付き徹甲弾・多弾体型）であ

る。SSBDやAPHEは近接信管の装着も可能となっている。また試験的に運用される特殊弾としてPBCD-CD（粒子ビーム拡散幕展開）やASSB（対艦宇宙空間バースト）などが投入される。

いずれの弾種も弾体直径が280mmというわけではなく、弾体や追尾システム、ロケットモーター用固体推進剤を内包したカートリッジケースの直径が280mmであることに注意されたい。

RX-0ではバックパック中央上部のハードポイントに砲口を下に向けて装着するのが標準だが、必要に応じて砲口を上向きに装備することも可能である。いずれの場合も、火器管制システムを介してバックパックに固定したまま遠隔発射することもできる。

ハイパー・バズーカの本体そのものは単なる筒であるが、発射筒部にはアタッチメントが作り付け式に内蔵されている仕様もあり、兵装ステーションとすることも可能である。

RIGHT SIDE

HB

RX-0 UNICORN

HYPER BAZOOKA



LEFT SIDE

SH

■RX-0専用シールド

シールドは中央部に展開してX字型となるサイコフレームが内蔵配置された構造で、その中心部には円盤型のIフィールド発生装置が置かれる。このIフィールド発生装置により展開されるビームバリアは、サイコフレーム構造体の特性を充分に引き出した非常に優秀な設計の防衛兵装である。RX-0のインテンション・オートマチック・システムに連動し、機体への脅威を認識すると自動的にIフィールドを発生させ、ユニコンモードにおいても問題なく機能する。しかしこれは操縦者としての潜在能力に大に大きく依存することが分かっており、また操縦者が意識するしないも関係ない、いわば反射的な反応であるとして理解されている。

Iフィールドによるバリアはビーム・サーベルに対して有効に機能することが確認されている。これを全身に纏わせるような機能を機体を持たせることも不可能ではないが、エネルギー消費が膨大であることや、あらゆるミ

ノフスキー粒子に干渉するため、自機の通信機能はもとより、せつかくのサイコフレームによる感応波感知・増幅機能も封止されてしまいうえ、反応炉内のIフィールドにも影響を及ぼす可能性もあつて実装は不可能であると判断されている。

シールドには推進剤やスラスターは装備されないが、Iフィールドによるバリアを発生させることでミノフスキークラフトのように単独で推進が可能である。裏面に兵装を接続すれば「ファンネル」のように遠隔操作の攻撃兵器として運用できる可能性も見いだされている。ただしこの場合も、シールドのエネルギー消費は大きく運用時間は極めて短いものであるという。

BG

■ビーム・ガトリングガン

一撃必殺の強大な破壊力を有するビーム・マグナムとは別のコンセプトで開発されたもので、もともととはネオ・ジオンのMS用に製造

されたものとされる。ビーム・ライフルはビームの発射間隔をいかに短縮するかが長年の研究課題のひとつでもあり、RX-0開発時にはその点に関して、根本的な技術革新が行われない限りそれ以上を求めることができない飽和点に達していた。

しかし、弾を盛大にばらまいて敵の出足を挫き、優位な戦況にもちこむための火器として、従来型のビーム・ライフルと同等程度の破壊力で発射速度を上げる苦肉の策として採用されたのが、多砲身方式であつた。まるで前世紀の機関銃発達史をなぞるような発想ではあるが、ビームの生成発射メカニズムや本体（特に砲身）材料にブレイクスルーが見込めなかつた状況下では最善の策といえる。この方式が連邦側で見向きもされなかつたのは単に開発の発想がそちらに向かわなかつたにすぎず、目指すところは、技術的ブレイクスルーにあつたという背景もある。一方のネオ・ジオンは従来技術と生産設備を最大限に活用せねばならないという背景があつたのだろう。

多砲身にした大きな理由は、ビームを圧縮し維持するために砲身内に展開されるIフィールドとビーム発射の影響による蓄熱と徐々に進行する砲腔内エロージョンを分散させて、連射の発射速度を上げ、また器材の戦闘継続時間を延長するといふものであつた。

ビーム・ガトリングガンもまた、セーフティを兼ねる意味もあり、トリガーをマニピュレーターで引き込むことで発射される従来の構造はそのまま踏襲している。もちろん手のひらのコネクタを介してビーム・ガトリングガンの発射制御、照準などを行うが、接続しなくてもトリガー操作で発射することが可能であるのは、ほかの火器同様である。ビーム・ガトリングガンを装備する際、機体とのFCS接続の後、自動的にビーム・ガトリングガンによる起動テストが開始され、システム同期テストと十数秒間バレルを回転させるなどの動作確認を行う。

FRONT VIEW

REAR VIEW

BG

RX-0 UNICORN

BEAM GATLING GUN

SH

RX-0 UNICORN

SHIELD

RIGHT SIDE

FRONT VIEW

LEFT SIDE

REAR VIEW

■フルアーマー・ユニコーン
フルアーマー・ユニコーンガンダム（以後FAユニコーン）とはネエル・アーガマ内でRX-0一号機に搭載できる機材を限界まで装備した時に付けられた便宜上の呼称で、過去のFAと呼ばれたMS用の増加装甲とは様相を異にするものである。RX-0がフルアームドというに相応しいFA化された仕様で戦場に



FRONT VIEW

通常RX-0は作戦空域までの自力飛行を想定してはならず、ベースジャバーや増加プロペラントタンクを装備して出撃する。RX-0のウィークポイントであるプロペラント搭載量の少なさを補うため、FAユニコーンではベースジャバーのブースター部分を追加装備している。

RX-0 UNICORN

SHIELD

+

BEAM GATLING GUN

SH

+

BG

FRONT VIEW



REAR VIEW

FA

RX-0 UNICORN FULL ARMOR

RX-0 FULL ARMOR UNICORN GUNDAM (DESTROY MODE)
RX-0 フルアーマー・ユニコーンガンダム(デストロイモード)
形式番号: RX-0
全高: 21.7m
全体重量: 45.1t

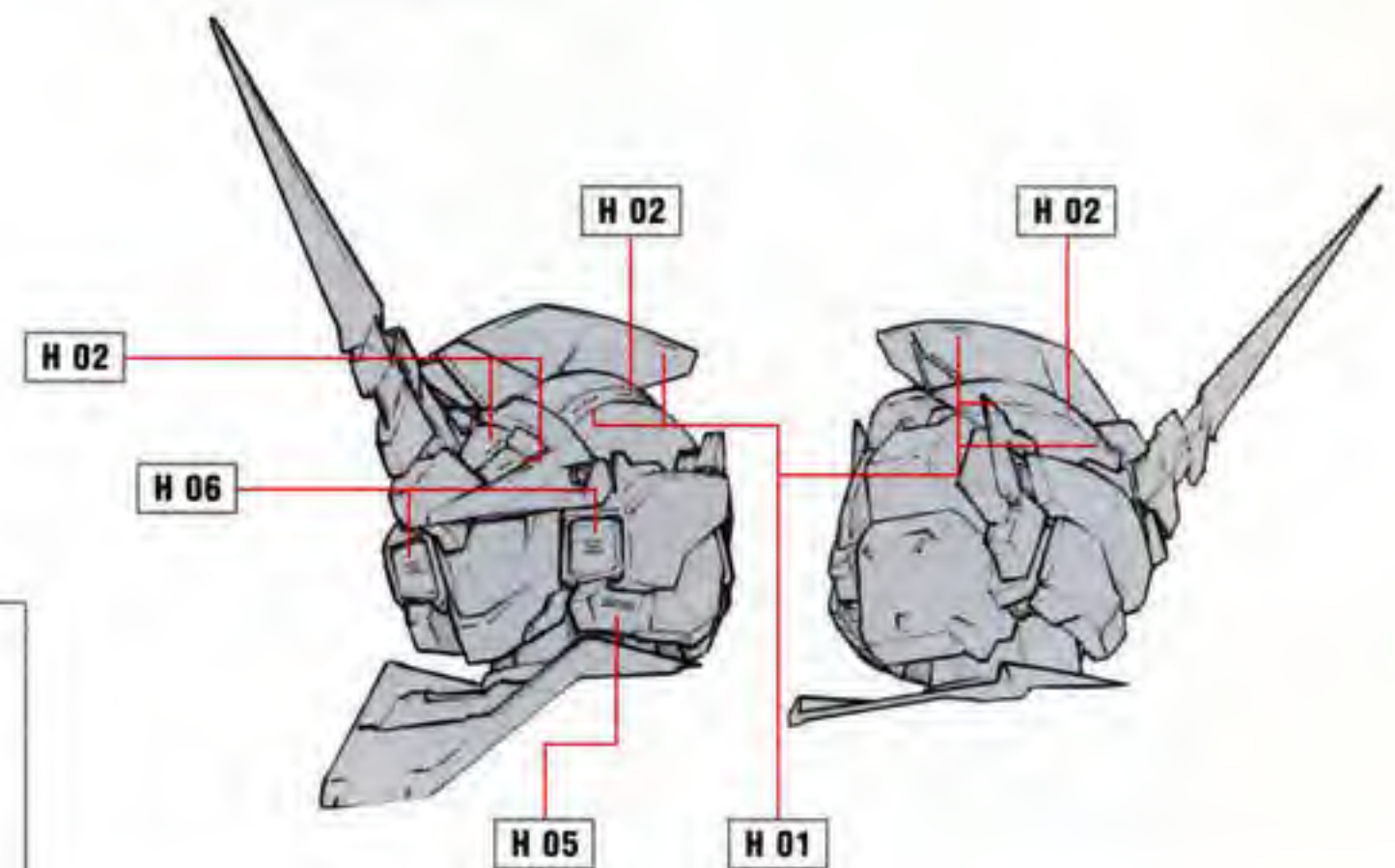
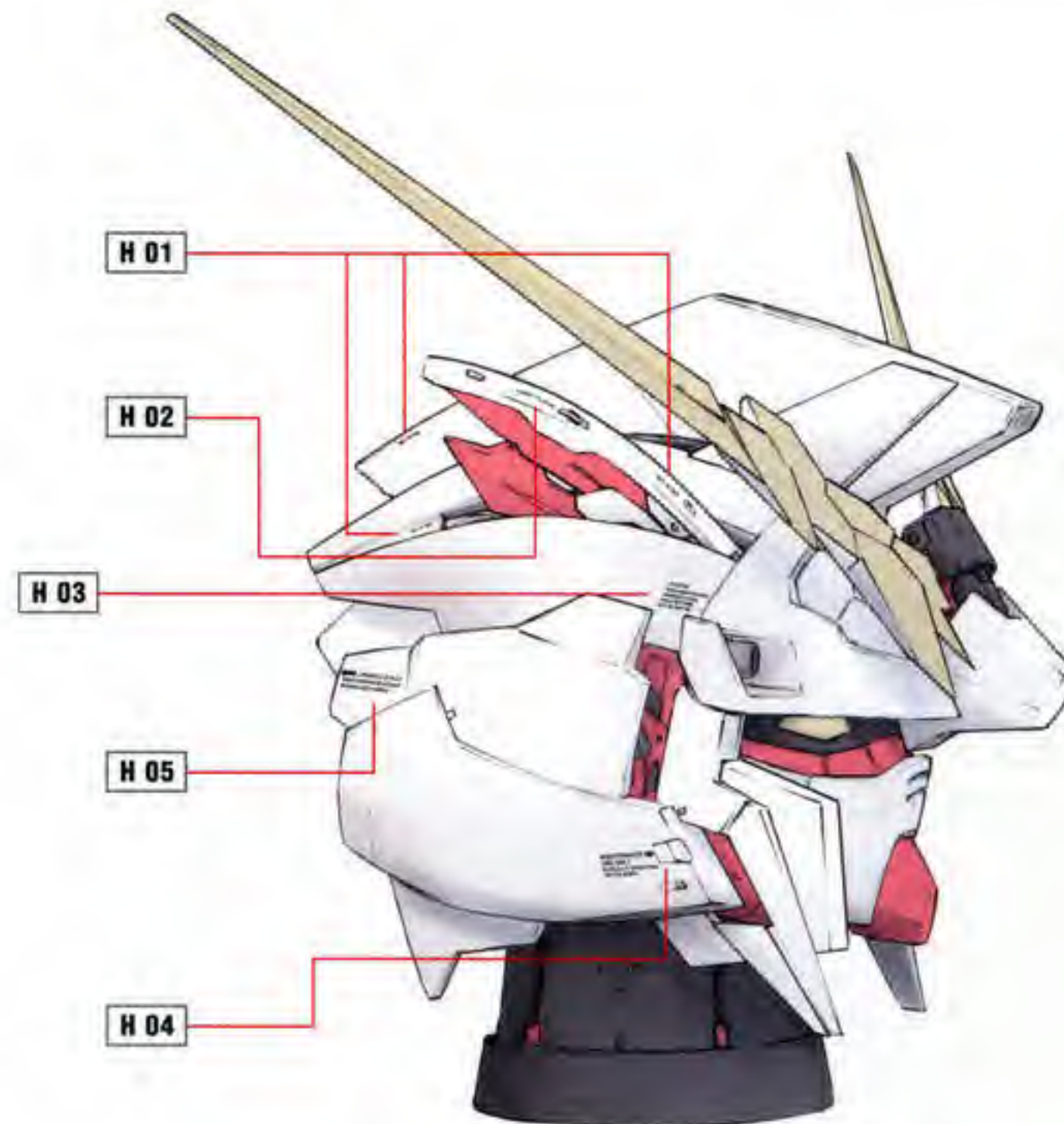
投入されたのは、装備できる兵装を可能な限りただ懸架させただけではない。RX-0のハードポイントに連結されたこれらの火器類の全てはRX-0のFCSを介して制御され、センサーが捉えた情報をパイロットに提示、複数目標に対してもつとも効率の良い攻撃方法をパイロットに提案、攻撃を実行することが可能だった。武装を搭載するだけならどんなMSでも可能だが、RX-0はそれらの火器全てを個別かつ最適にコントロールして運用することが可能だった。これは通常MSが搭載しているメインコンピューターの情報処理能力では難しく、量子コンピューター並みの演算能力を持つとされるフルサイコフレーム搭載機だからこそ実現できた運用方法だったといえる。



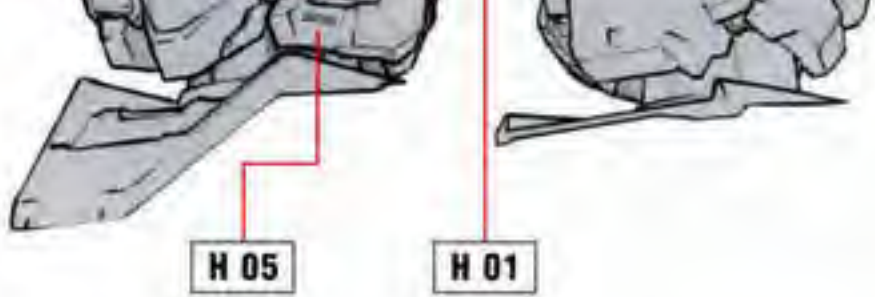
REAR VIEW

装甲材質: ガンダリウム合金
出力: 3,480kW (デストロイモード時は測定不能)
推力: 189,700kg (デストロイモード時は測定不能)
センサー有効半径: 22,000m
武装: 60ミリバルカン砲×2、ビーム・マグナム×1、ハイパー・バズーカ×2、ビーム・サーベル×4、シールド×3、ビーム・ガトリングガン×6、3連装ハンド・グレネード・ユニット×8、3連装対艦ミサイル・ランチャー×2、グレネード・ランチャー×2、ハイパー・ビーム・ジャベリン

01 HEAD



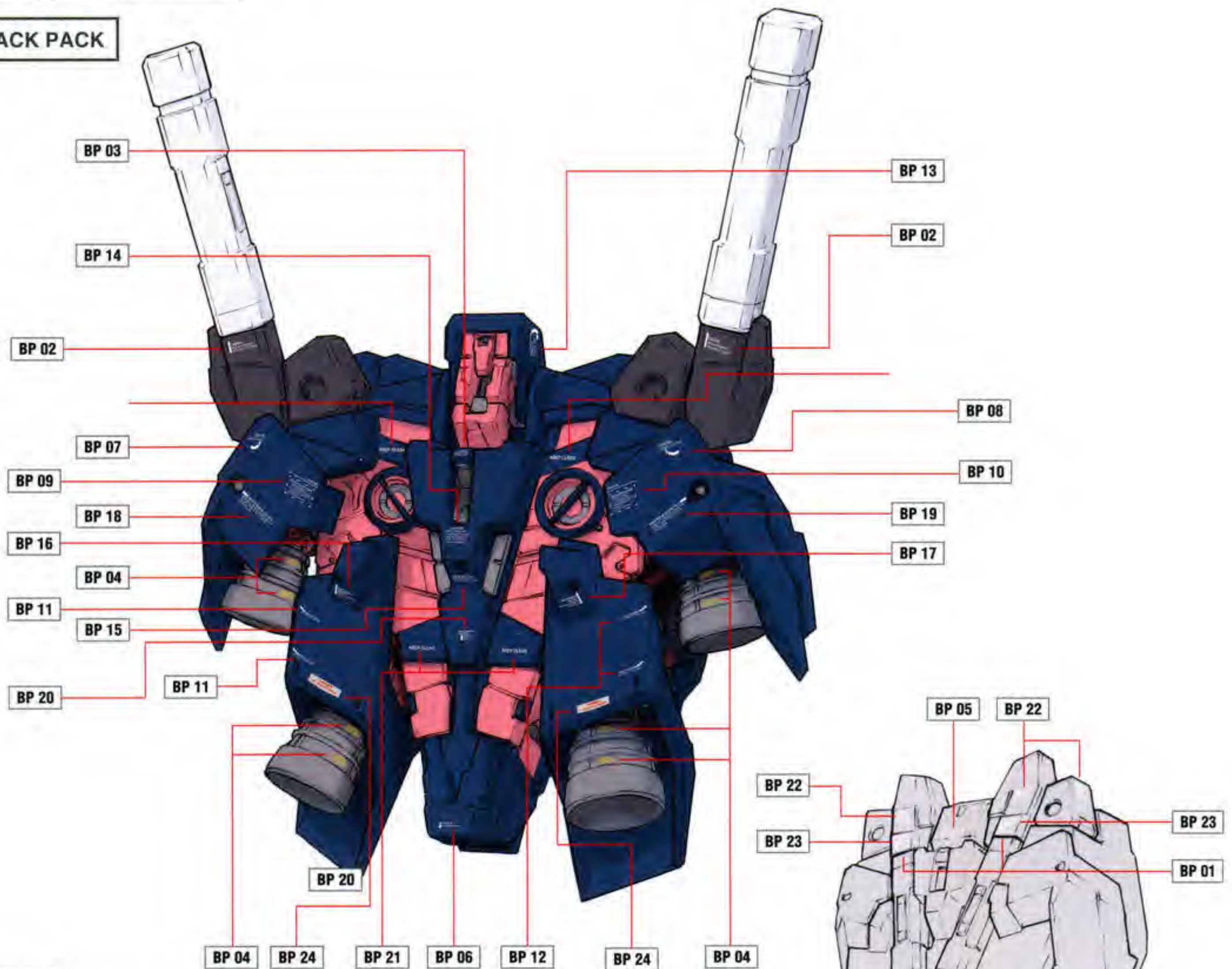
HEAD

<div>H 01</div> <div>NO STEP</div>	<div>H 02</div> <div>KEEP CLEAR</div>	<div></div>	
<div>H 03</div> <div>CAUTION WHEN AMMUNITION AND ARMAMENT ACCESS, WHOLE SIDE PANEL MUST BE REMOVED</div>	<div>H 04</div> <div>MAINTENANCE ➡ USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE</div>	<div>H 05</div> <div>← SENSOR COVER FINISH AS SUPPLIED BY MANUFACTURER DO NOT OVERPAINT</div>	<div>H 06</div> <div>DO NOT PAINT RADOME</div>

BACK PACK

BACK PACK		BP 01		BP 02	
		 CAUTION MUST BE CONNECTED TOP SURFACE OF SABER		 CAUTION MUST BE CONNECTED TOP SURFACE OF SABER	
BP 03	BP 04	BP 05	BP 06	BP 07	BP 08
CAUTION LOCKING BOLT SPRINGS UPWARD AUTOMATICALLY	CAUTION DO NOT CRUSH INSULATION	 CAUTION SWINGS UP 	 CAUTION SLIDES DOWNWARD	CAUTION SWINGS OUTBOARD 	CAUTION SWINGS OUTBOARD 

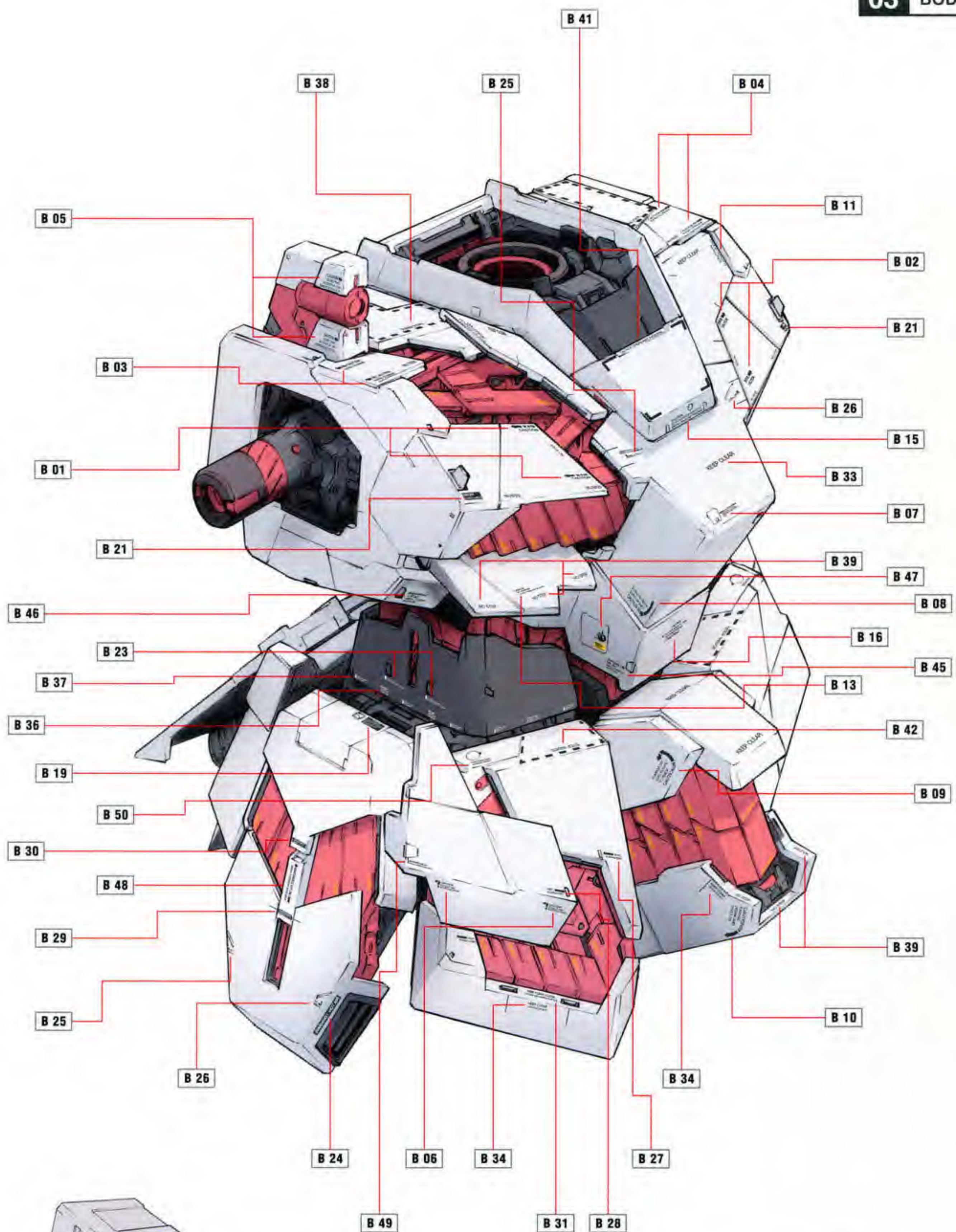
02 BACK PACK



BACK PACK

<div>BP 09</div> <div>CAUTION PP CANISTER BEHIND ARMOR</div> <div>RELOADING PP-CAN. 1 HANDLE TURN TO ANTICLOCKWISE UNTIL 12-6 O'CLOCK POSITION 2 EXTRACT CANISTER CAREFULLY 3 SET NEW CANISTER</div>	<div>BP 10</div> <div>CAUTION PP CANISTER BEHIND ARMOR</div> <div>RELOADING PP-CAN. 1 HANDLE TURN TO CLOCKWISE UNTIL 12-6 O'CLOCK POSITION 2 EXTRACT CANISTER CAREFULLY 3 SET NEW CANISTER</div>	<div>BP 11</div> <div>CAUTION SWINGS OUTBOARD</div>	<div>BP 12</div> <div>CAUTION SWINGS OUTBOARD</div>	<div>BP 13</div> <div>SWINGS UP AND SLIDES TO BACK CAUTION</div>	<div>BP 14</div> <div>CAUTION DO NOT EXCEED IN LOADING UPPER LIMIT. MUST BE AWARE OF TYPE OF COUPLER, AND ADJUSTING CG.</div>	<div>BP 15</div> <div>CAUTION KEEP CLEAR MONITORING SENSOR PANEL DO NOT PLUG AND / OR COVER</div>
<div>BP 16</div> <div>MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE</div>	<div>BP 17</div> <div>MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE</div>	<div>BP 18</div> <div>MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE AND CLOSE - OPEN POSITION ALIGN CONTROLLER</div>	<div>BP 19</div> <div>MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE AND CLOSE - OPEN POSITION ALIGN CONTROLLER</div>	<div>BP 20</div> <div>MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE</div>		
<div>BP 21</div> <div>KEEP CLEAR</div>	<div>BP 22</div> <div>DANGER KEEP CLEAR OF SABER HOLDING MOUNT SWING AREA</div>	<div>BP 23</div> <div>DANGER HIGH VOLTAGE DO NOT TOUCH CHARGING PLUG WITHIN SABER HOLDER TOP END. KEEP AWAY AND CLEAR</div>	<div>BP 24</div> <div>DANGER HOT EXHAUST GASES</div>	<div>BP 25</div> <div>CAUTION DO NOT EXCEED IN LOADING UPPER LIMIT. MUST BE AWARE OF TYPE OF COUPLER, AND ADJUSTING CG.</div>		

03 BODY



EX PSYCHO FRAME

INSTALLATION NUMBER
AND SERIAL NUMBER

BR-02
-96W015

BR-02-00W015













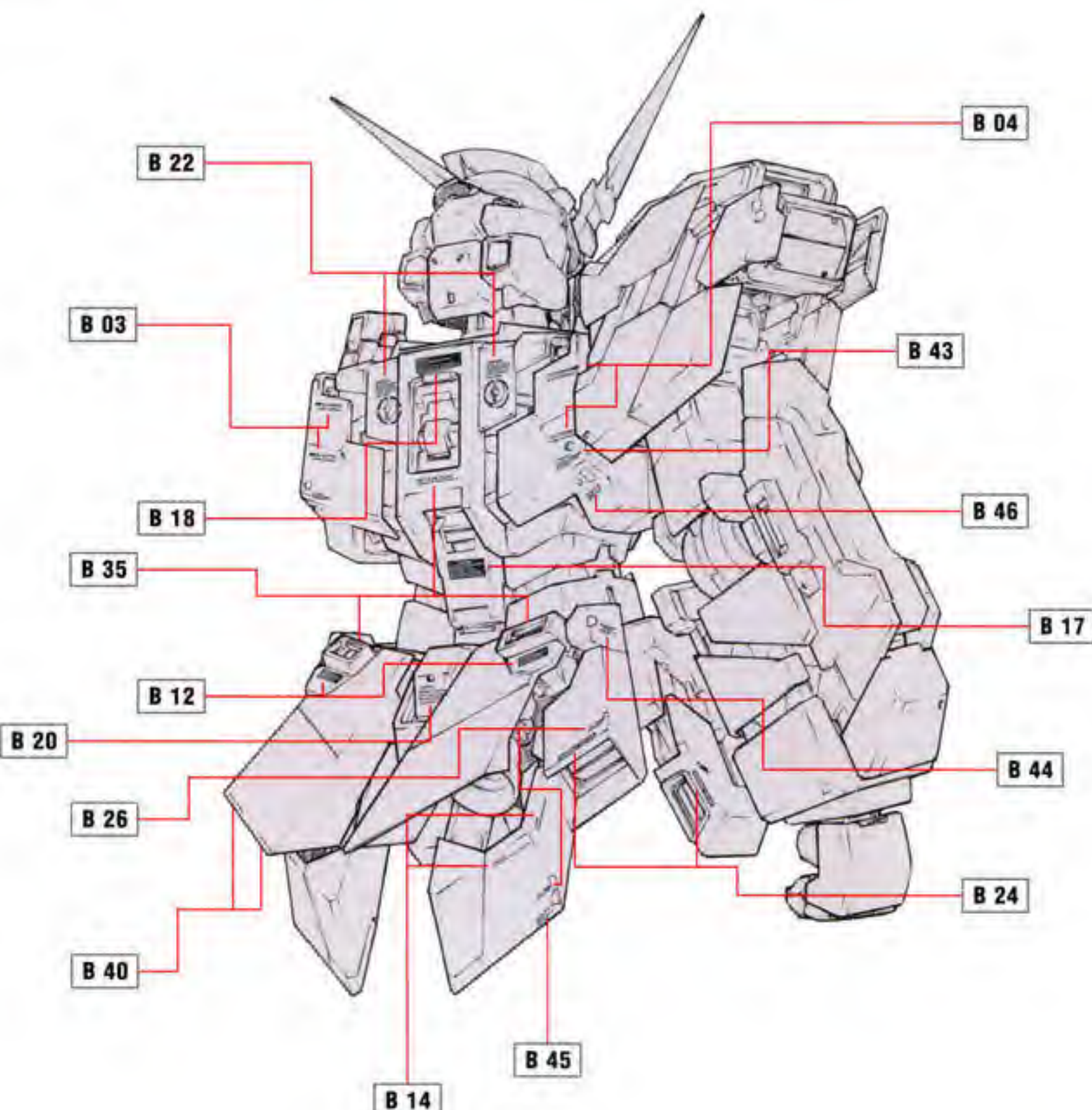




BR-00 - 00W000

取付位置番号

製造番号

■取付位置記号例

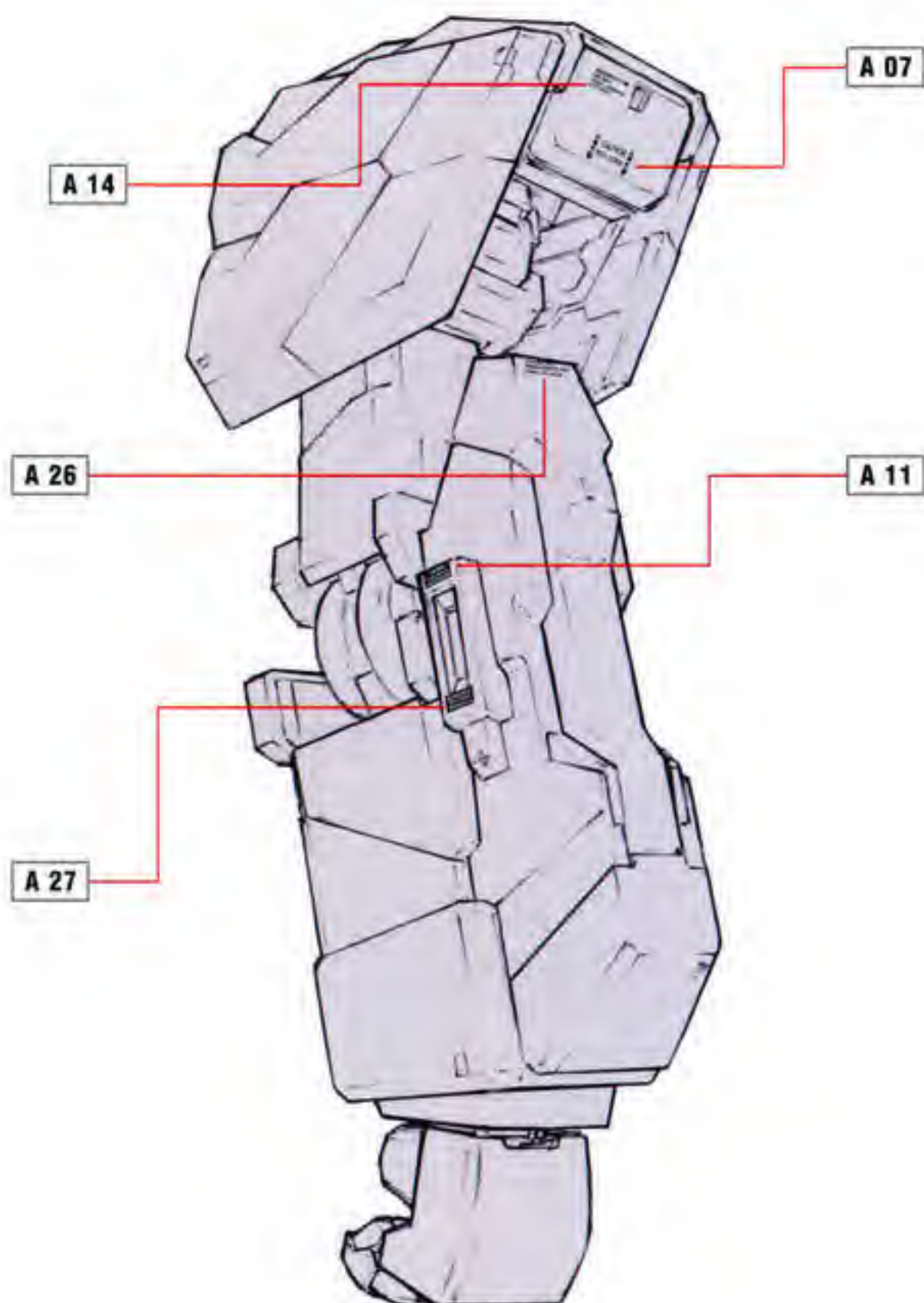
胸部	CR
胸部	BR
腰部	GR
肩前装甲(後)	SL-FR(R)
腰前面装甲右(左)	SK-R(L)-FR
腰侧面装甲右(左)	SK-R(L)-SD
腰后面装甲右(左)	SK-R(L)-R

<div>B 01</div> <div> CAUTION</div>	<div>B 02</div> <div> CAUTION</div>	<div>B 03</div> <div> CAUTION SLIDES OUTWARD</div>	<div>B 04</div> <div>CAUTION  SLIDES OUTWARD</div>	<div>B 05</div> <div>CAUTION  DO NOT PLUG OR COVER IN / ON SENSOR SLITS / FACE</div>	<div>B 06</div> <div> CAUTION POPS UP AND SLIDES OUTWARD</div>
<div>B 07</div> <div> CAUTION OPERATIONAL / VITAL RESPONSE RECORDERS HERE</div>	<div>B 08</div> <div>SLIDES TO FRONT SWINGS UPWARD CAUTION </div>	<div>B 09</div> <div>SWINGS UP AND SLIDES TO BACK CAUTION </div>	<div>B 10</div> <div>CAUTION  SWINGS DOWN AND EXTENDS</div>	<div>B 11</div> <div>CAUTION FLAPING UP END</div>	<div>B 12</div> <div>CAUTION DO NOT EXCEED IN LOADING UPPER LIMIT. MUST BE AWARE OF TYPE OF COUPLER, AND ADJUSTING CG.</div>
<div>B 13</div> <div>CAUTION NOT PLATFORM DO NOT WORK ON THIS PLATE</div>	<div>B 14</div> <div>CAUTION CONTAINING VERNIER THRUSTER</div>		<div>B 15</div> <div> CAUTION STATIC SENSITIVE CONTENTS SPECIAL HANDLING REQUIRED</div>		
<div>B 16</div> <div>CAUTION HATCH DOOR SLIDES TO FRONT AND SWINGS UPWARD STAND CLEAR</div>	<div>B 17</div> <div>CAUTION Ps-FRAME EXTENDING MOVEMENT BEHIND ARMOR COVER. DO NOT LEAVE TO DETACH. DO NOT REMOVE LUBRICATING GREASE FROM ON MOVING AREA.</div>		<div>B 18</div> <div>CAUTION MUST BE EQUIPPED Ps-CONTROL DEVICE ONLY. CONNECT AND ADJUST AUTOMATICALLY. BE WARE OF FIXATION ABOUT CONNECTOR.</div>		
<div>B 19</div> <div>CAUTION Ps-FRAME HARMONIZING TEST AND MONITOR DEVICE INSIDE. MUST NOT LEAVE TO OPEN AND / OR LOOSE LOCKING THE HATCH DOOR.</div>	<div>B 20</div> <div>CAUTION VERNIER THRUSTER POP UP MECHANISM ACCES IS INSIDE THIS COVER</div>	<div>B 21</div> <div>DANGER DO NOT HANDLE</div>	<div>B 22</div> <div>DANGER HIGH VOLTAGE ELECTRICAL CONNECTORS AND HIGH PRESSURE PIPE LINE JOINT STICK OUT AUTOMATICALLY KEEP CLEAR</div>	<div>B 23</div> <div> ARMOR - FRAME ATTACHMENT ACCESS</div>	
<div>B 24</div> <div>WARNING! HOT AIR</div>		<div>BODY</div> <div></div>			
<div>B 25</div> <div> HOIST / MOORING POINT</div>	<div>B 26</div> <div>HOIST  / MOORING POINT</div>				
<div>B 27</div> <div> HOIST / MOORING POINT</div>	<div>B 28</div> <div>HOIST  / MOORING POINT</div>				
<div>B 29</div> <div>EXTENDED POSITION MAX. Allowance - 0.0 ~ + 1.5</div>					
<div>B 30</div> <div>LOCKING POSITION Allowance - 0.8 ~ + 0.5</div>					

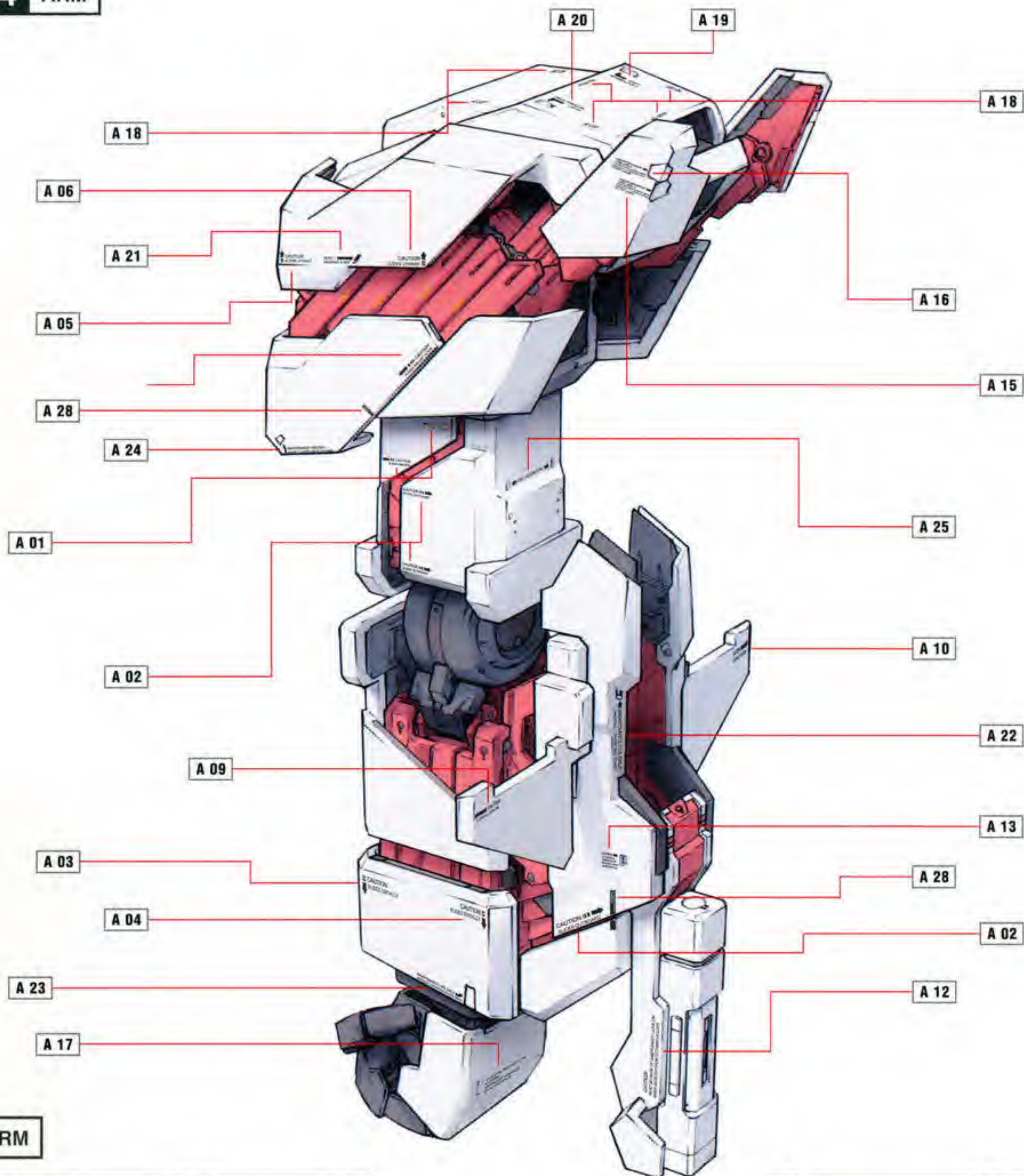
BODY

<div>B 31</div> <div>KEEP CLEAR / CLEAN LOCKING MECHANISM SURFACE</div>	<div>B 33</div> <div>KEEP CLEAR</div>	<div>B 34</div> <div>KEEP CLEAR LOCKING POINT</div>	<div>B 35</div> <div>KEEP CLEAR / CLEAN CONNECTOR TOUCH SURFACE</div>		
<div>B 36</div> <div>KEEP CLEAR DO NOT FILL AND / OR SEAL THE GAP</div>	<div>B 37</div> <div>KEEP THE GAP REGULARLY</div>	<div>B 38</div> <div>WALK INSIDE</div>	<div>B 39</div> <div>NO STEP</div>	<div>B 40</div> <div>DO NOT LIFT HERE</div>	<div>B 41</div> <div>DO NOT OVERPAINT RADOME</div>
<div>B 42</div> <div>STEP INSIDE</div>	<div>B 43</div> <div>ATTENTION BACKPACK ALIGNMENT MONITORING SENCER DO NOT PLUG</div>	<div>B 44</div> <div>← MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE</div>	<div>B 45</div> <div>MAINTENANCE → USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE</div>	<div>B 46</div> <div>MAINTENANCE ↑ USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE</div>	<div>B 47</div> <div><div>EMERGENCY USE ONLY 1. PULL HANDLE AND TURN TO LEFT 2. PUSH IN HANDLE TO JETTISON ARMORED MATCH DOOR ENTRY CONTROL IS ON OPPOSITE SIDE</div></div>
<div>B 48</div> <div>← MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE</div>		<div>B 49</div> <div>↑ MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE</div>		<div>B 50</div> <div>ARMOR CONNECTING ADJUSTER ACCESS</div>	<div>B 47 detail</div> <div><div>UNLOCK</div><div>LOOK</div><div>EMERGENCY USE ONLY 1. PULL HANDLE AND TURN TO LEFT 2. PUSH IN HANDLE TO JETTISON ARMORED MATCH DOOR ENTRY CONTROL IS ON OPPOSITE SIDE</div></div>

ARM

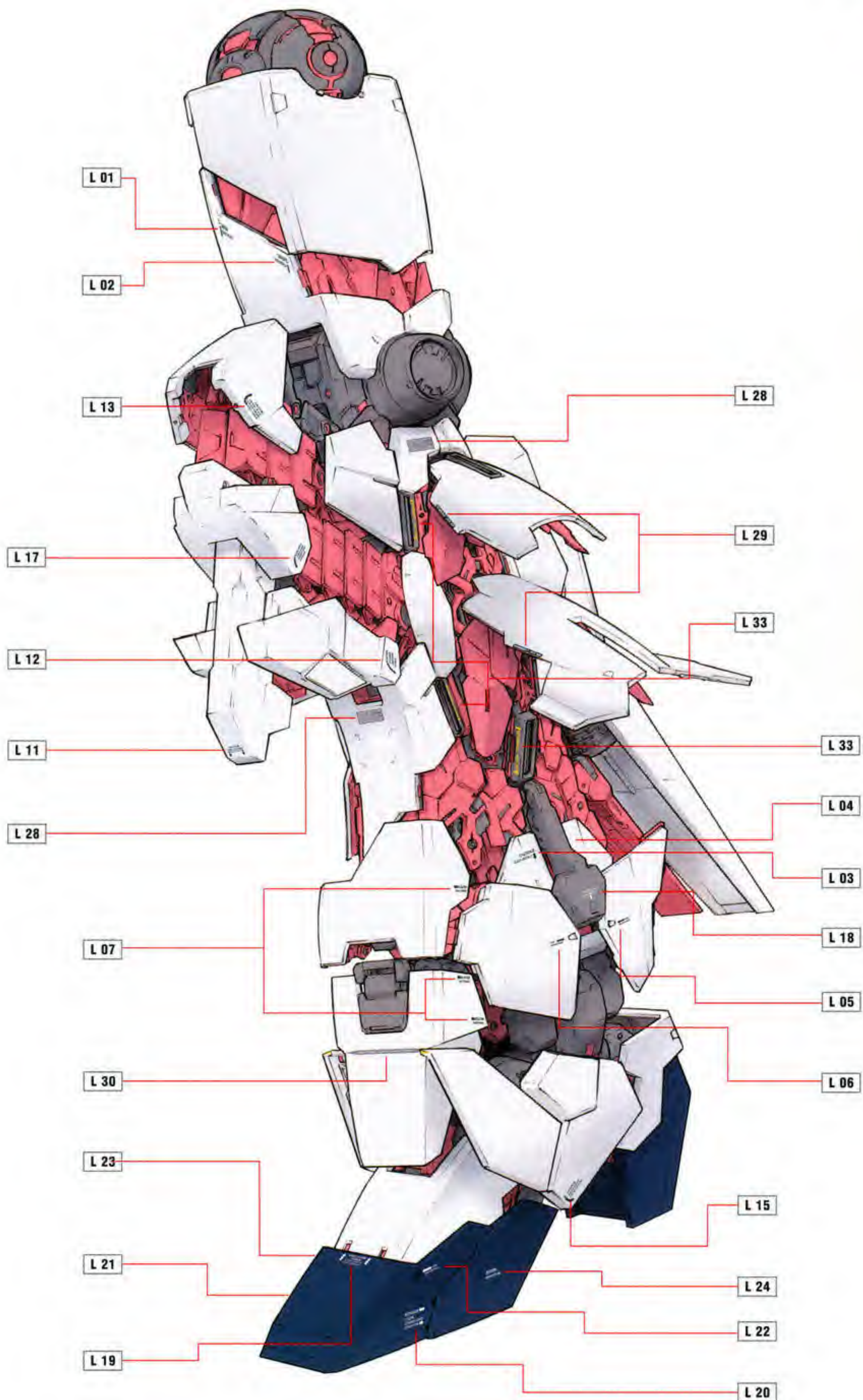
	A 01 CAUTION SLIDES INBOARD	A 02 CAUTION SLIDES OUTBOARD	A 03 CAUTION SLIDES DISTALLY	A 04 CAUTION SLIDES DISTALLY
	A 05 CAUTION SLIDES UPWARD	A 06 CAUTION SLIDES UPWARD	A 07 CAUTION ROLL DOWN	
	A 08 CAUTION SLIDES ASLANT DOWN	A 09 CAUTION PLAPPING OPEN END	A 10 CAUTION PLAPPING OPEN END	
	A 11 CAUTION DO NOT EXCEED IN LOADING UPPER LIMIT	A 12 CAUTION MUST BE WARE OF SABER SAFETY LOCK ON WHEN DETATCH FROM STOWING HOLDER		
	A 13 CAUTION DO NOT PLUG SABER HOLDER ROTATION ARBOR ADJUSTING PORT	A 14 MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE	A 15 MAINTENANCE USE ONLY LOWER SHOULDER GRP. MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE	
	A 16 MAINTENANCE USE ONLY UPPER SHOULDER GRP. MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE	A 17 BACK ARMOR REMOVER ACCESS CAUTION MANIPULATOR HARMONIZER BEHIND BACK ARMOR		

04 ARM



ARM

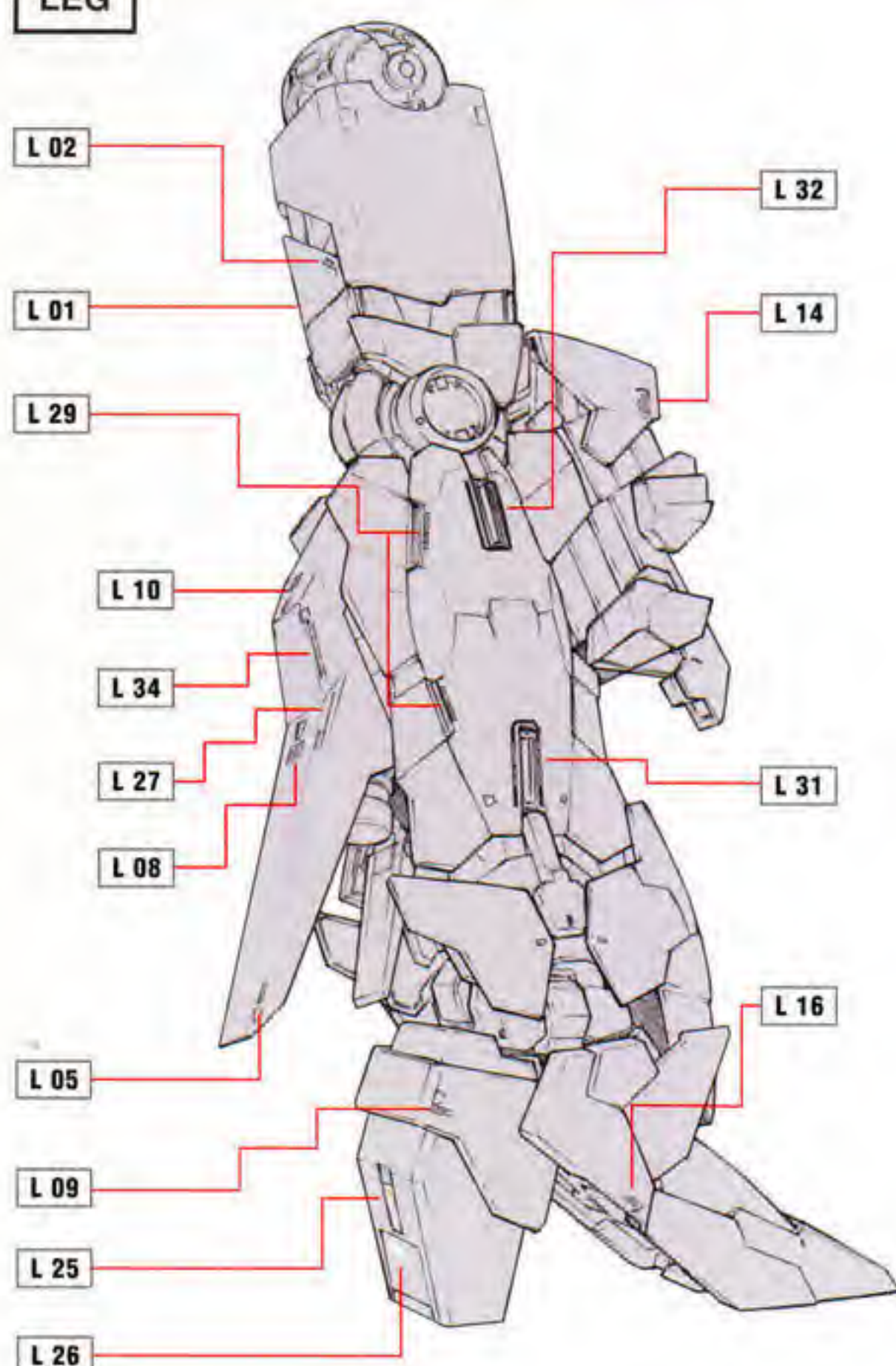
A 18 NO STEP	A 19  HOIST / MOORING POINT	A 20 HOIST /  MOORING POINT	A 21 HOIST /  MOORING POINT
A 22  MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE	A 23 MAINTENANCE USE ONLY  MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE	A 24  MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE	
A 25  HOIST / MOORING POINT 	A 26 BEAM SABER INSIDE STOWING SABER TOP KEEPS PROXIMAL HOLDER END	A 27 MUST BE AWARE OF TYPE OF COUPLER, AND ADJUSTING CG	A 28 ALIGNING POSITION (MAXIMUM) 



RX-0 UNICORN CAUTION SIGN

L 01 CAUTION SLIDES DISTALLY	L 02 CAUTION SLIDES DISTALLY	L 03 CAUTION SLIDES DISTALLY	L 04 CAUTION SLIDES DISTALLY	L 05 HOIST / MOORING POINT	L 06 HOIST / MOORING POINT
L 07 CAUTION SLIDES FORWARD	L 08 CAUTION DO NOT PLUG OR COVER IN / ON SENSOR PORT / FACE	L 09 MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE	L 10 VERNIER THRUSTER POP UP MECHANISM ADJUSTING ACCESS	L 11 CAUTION KNEE LEVER END JUTTS OUT	L 12 CAUTION FOLK ARMOR COMES DOWN FORWARD
L 13 CAUTION SWINGS UP AND SLIDES FORWARD KEEP CLEAR	L 14 CAUTION SWINGS UP AND SLIDES FORWARD KEEP CLEAR	L 15 CAUTION SWINGS DOWN AND BACKWARD	L 16 CAUTION SWINGS DOWN AND BACKWARD	L 17 CAUTION LOWER KNEE COMES DOWN FORWARD	L 18 PLATE ADJUSTING DEVICE ACCESS
L 19 KEEP CLEAR / CLEAN INSTEP ARMOR LOCKING POINT	L 20 KEEP CLEAR / CLEAN OUTERARCH ARMOR LOCKING POINT	L 21 KEEP CLEAR / CLEAN INNERARCH ARMOR LOCKING POINT	L 22 HOIST / MOORING POINT	L 23 HOIST / MOORING POINT	L 24 KEEP AWAY ARMOR SWEEP ZONE
L 25 CAUTION CLEAT PLATE STICKS OUT	L 26 CAUTION CONTACT SURFACE HEEL TRANSPOSITION MOVEMENT ACCESS. MUST NOT LEAVE TO OPEN AND / OR LOOSE LOCKING THE HATCH DOOR.	L 27 CAUTION CONTAINING VERNIER THRUSTER	L 28 CAUTION ! DATUM PLATE DO NOT REMOVE WHEN PRIMARY AND ANNUAL SERVICING. IF NEED TO ADJUST OR ALIGN. MUST BE ENTRUSTED TECHNICIAN OF MANUFACTURER WITH WORK	L 29 WARNING ! HOT AIR	

LEG



L 30 DATUM LINE. ALIGN WITH ARMOR TIPS MARK	
L 31 WARNING ! HOT AIR	L 32 WARNING ! HOT AIR
L 33 WARNING ! HOT AIR	
L 34 MAINTENANCE USE ONLY MANUALLY OPERATING DEVICE INSIDE	

RX-0

DEVELOPMENT HISTORY

RX-0 開発経緯

RX-0 開発経緯

『UC計画』の象徴

RX-0 ユニコーンとは、地球連邦軍が意図するジオニズムの一掃を具現化するため、その象徴として生み出されたMSである。「仮想敵として（ジオンに連なる勢力に属する）ニュータイプないしニュータイプ素養者が操作する第四世代MSなどの強力なサイコミュ兵器を圧倒し打破する性能」を必須のものとしてアナハイム・エレクトロニクス社（以降A.E.社）が製造した。ユニコーンという名称はRX-0の二号機に付けられたものであるが、その命名の経緯やユニコーンを選んだ理由については、さまざまな憶測があるものの、その真意は明らかになっていない。

同様に、いつ頃から開発が始まりいつロールアウトしたのか、それもまた謎に包まれている。敵のサイコミュ兵器を凌駕するMSを実現するために、特殊な構造材「サイコフレーム」でムーバブルフレームを組み上げた「フル・サイコフレーム実装型」試作MSという特徴をもつ本機が、どのような経緯で開発されたかについて語るには、なぜ地球連邦が「ジオン＝ニュータイプ神話」の根絶を意図するのかを知ること、『UC計画』とその背景になる宇宙世紀0090年代の国際情勢を語る必要があるだろう。

【第二世代MS】

MS黎明期から二年戦争終結までに開発、実用化されたMSがこのカテゴリーに属する。その特徴をあげるならば、「モノコック構造」または「セミモノコック構造」を基本としているものである。この時期は試行錯誤の繰り返しではあったが戦

時でもあり多種多様な用途、形状のMSを開発、その大部分を戦線に投入した。その多様性によりMSの可能性が試され、以後のMSの基礎を築いたとも言える。

【第三世代MS】

宇宙世紀年代半ば頃から登場した「戦後世代」のMS。「全周スクリーン」「リニアシート」を設置したコクピットを格納する「イジェクション・ポッド」を装備し、機体構造に「ムーバブルフレーム」を導入、装甲材に「ガンダリウム」が用いられていることが特徴となる。ジェネレーターのコンパクト化・高出力化を実現し、それによりビーム兵器の携行が一般化、耐ビーム処理を施したシールドを携行した世代でもある。全般に第一世代MSよりも機動力が向上、AMBAC機能を強化した可動肢を装備する機体も多い。宇宙世紀0090年代においても、量産機のひとつがこのカテゴリーに属するMSである。

【第四世代MS】

第二世代MSの特徴に変形機構を加えた可変MS群。宇宙世紀0080年代後半、グリプス戦役時から第二次ネオ・ジオン戦争期に、多くの試作機が実戦投入された。作戦行動範囲の拡大にともない高い機動性を戦域間移動能力に向けたもので、戦闘時形態から高速長距離移動形態へと可逆的に形状を変更するのが一般的であった。反面、機体構造の複雑化による運用面、とりわけ整備性に影響を与え、配備そのものが限定される場合もあった。

【第五世代MS】

第二次ネオジオン戦争期以降に台頭した、強力なサイコミュ

UC

01 RX-0 UNICORN UNICORN MODE

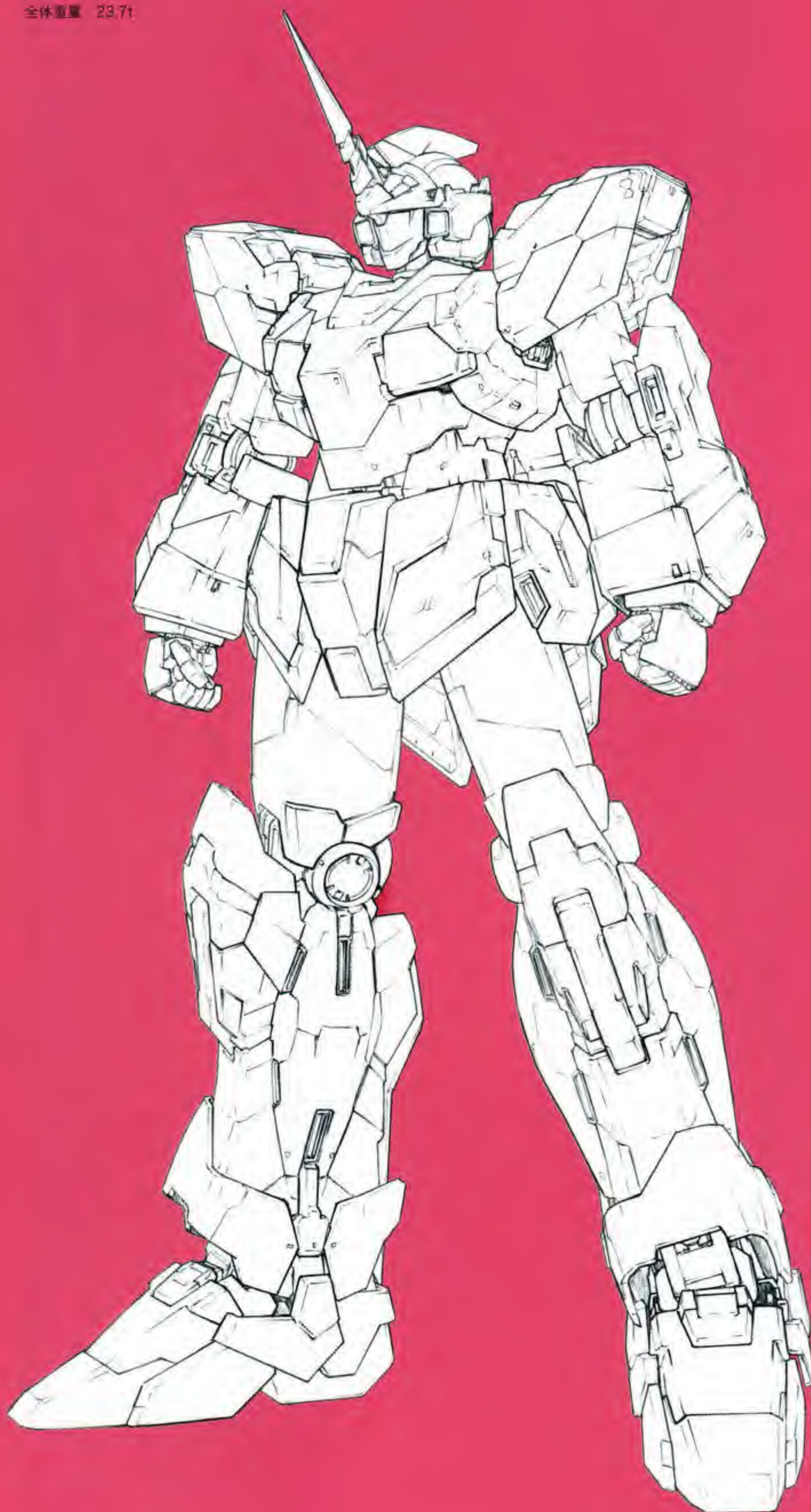
RX-0 UNICORN GUNDAM (UNICORN MODE)

ユニコーンガンダム (ユニコーンモード)

形式番号: RX-0

全高: 19.7m

全体重量: 23.7t



FRONT VIEW

DATA

HEIGHT: 19.7m

WEIGHT: 23.7t

TOTAL OUTPUT: 3,480kW

TOTAL THRUST: 142,600kg

ARMAMENT

60mm VULCAN CANNON × 2

BEAM MAGNUM × 1

BEAM SABER × 4

SHIELD

HYPER BAZOOKA × 1

BEAM GATLING GUN × 2

ARMED ARMOR DE



RX-0 開発経緯

兵装を装備するニュータイプ専用MSがこれにあたる。MAクラスの高出力ジェネレーターを搭載し、大出力のビーム兵器を装備する。

サイコミュ兵器による遠隔包囲攻撃などで単機単独での作戦行動であっても、中隊規模のMS戦力を短時間で壊滅させることが可能である。維持運用コスト面などで量産による配備は適わないが、数を越えた充分な戦果が得られるために、戦域支配力などの点で戦術的有用性は極めて高い。

開発の背景となる国際情勢

■一年戦争と地球連邦軍とジオン

「一年戦争」直前の国際情勢を振り返ると、どの立場から観るかによって、地球連邦軍の立ち位置が大きく異なる。月軌道を巡る形で展開配置されているスペースコロニーの自治政体「サイド」において、中立を標榜するサイド6「リニア」と月の裏側に位置するサイド3「ムンゾ」に、軌道保全と救難活動そして自治警察活動を目的とした自治軍が組織される情勢を、地球連邦軍は「潜在的脅威」と見て警戒していた。特にサイド3「ムンゾ」における軍拡の兆しを見逃すことはなく警戒を強化し、安全保障上の問題として中央政府に警告を促していた。しかし当の地球連邦政府（中央政府）の思惑は全く別の観点にあった。地球圏は広大な空間で、ここに展開する六つのコロニー自治体全ての警察活動を地球連邦軍が担うにあたり、中央政府の財政負担は莫大なものになる。地球連邦軍からの報告通り、コロニー自治体の各サイドに自治軍が設けられているのならば、彼らの領域の軌道

保全や警察活動は、その自治軍に分担させれば、その分の軍事的負担を地球連邦軍から除外できると政府は判断していたのだ。そうすれば地球連邦軍に振り向けられていた莫大な軍事予算を大幅に縮小できる。これは地球連邦軍にとっては組織縮小に繋がる大きな危機でもあった。そのような情勢下でサイド3「ムンゾ」は、ジオンを名乗り更なる軍拡を進めていた。

一年戦争開戦当時、誤解を怖れずに言うならば、地球連邦軍にとってジオン軍は、なくてはならない格別の存在であった。地球連邦軍は、治安維持名目の規模を残す程度にまで軍縮を余儀なくされており、もしも宇宙世紀0079年に「一年戦争」つまりジオン公国が独立戦争に踏み切っていなければ、地球連邦軍は軍縮による組織存続の危機に直面していたのだ。そんな地球連邦軍首脳部にとって、ジオンこそは待望の敵であったのだ。

そして「一年戦争」初期、「コロニー落とし」による地球規模の被害で、全地球通信ネットワークの多くはインフラの壊滅的打撃により寸断され、地球連邦政府の統一政府としての意志決定機能はおろか、通常の行政機能さえも麻痺してしまっていたのは、独自の機動力により人員物資を物理的に連絡輸送できる「地球連邦軍」のみだった。また「コロニー落とし」の影響で生じた政治的空白は、ジオンを相手に政治的交渉のできる地球連邦政府代表を誰が務めるべきなのか？ という深刻な問題を抱えることになるが、現実問題としてこれに対応可能だったのは地球連邦軍だけだった。

地球連邦軍は、ジオンを独立した敵対勢力としての国家と認知する必要があった。地球連邦政府としては、独立な

UC

01 RX-0 UNICORN UNICORN MODE

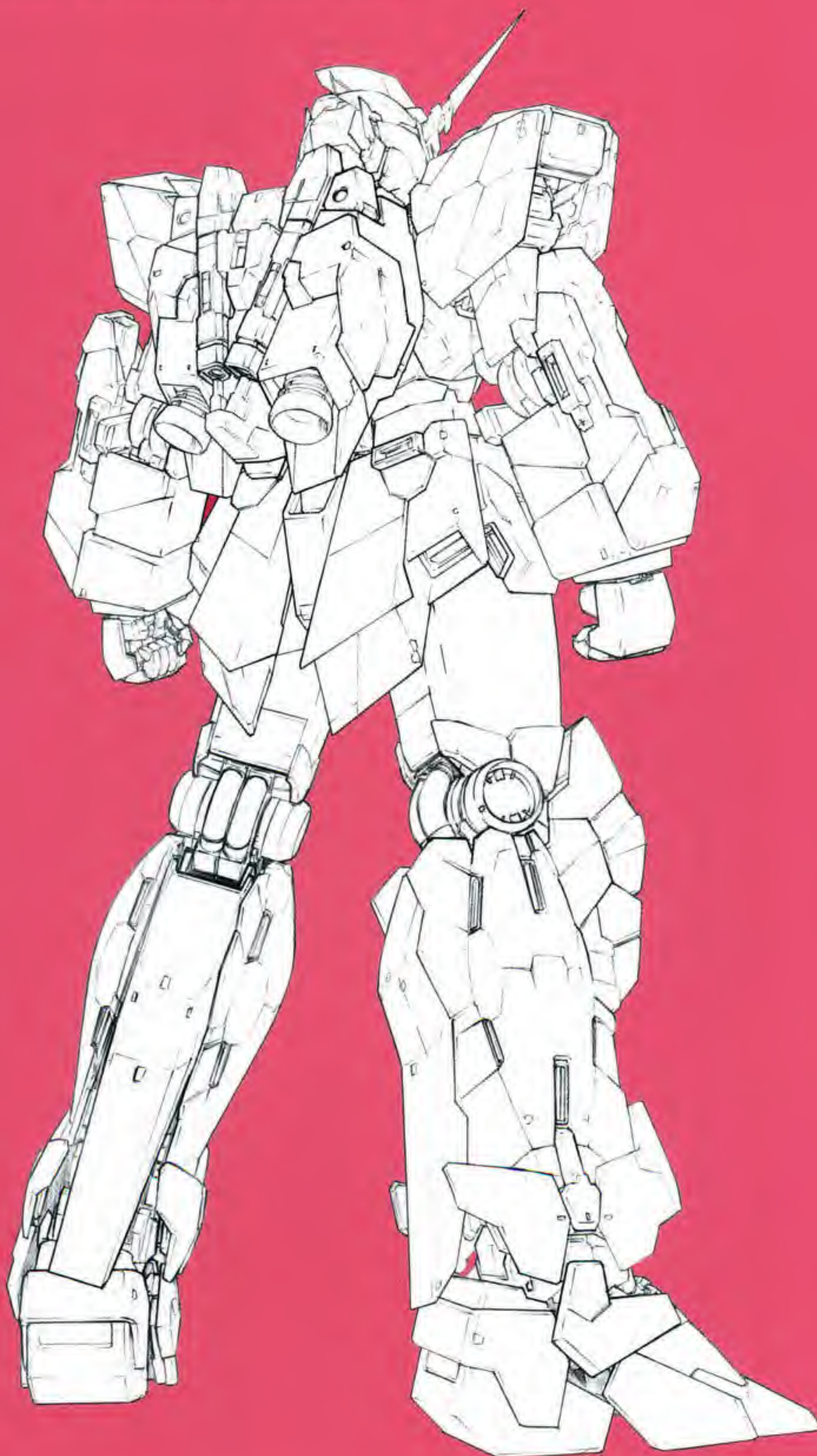
装甲材質：ガンダリウム合金

出力：3,480kW（デストロイモード時は測定不能）

推力：142,600kg（デストロイモード時は測定不能）

センサー有効半径：22,000m（デストロイモード時は測定不能）

武装：60ミリバルカン砲×2、ビーム・マグナム×1、ハイパー・バズーカ×1、ビーム・サーベル×4、
シールド×1、ビーム・ガトリングガン×2、アームド・アーマー DE



REAR VIEW

RX-0 開発経緯

と容認できるはずもなく、あくまで「地方自治区による武装蜂起を治安維持活動という警察権行使によって対処制圧すべき事態」という姿勢は崩せない。だが地球連邦軍がその規模を維持したまま存続するには、ジオンが独立した「敵」という存在として対決すべき相手である必要があった。一方、ジオン側も交渉すべき相手が機能不全に陥った地球連邦政府から、ジオンを独立した敵と認知する地球連邦軍へと移ることで、講和交渉が進捗するとの期待をのぞかせた。戦後、地球連邦政府に根深く影響を与える軍政支配の始まり、地球連邦軍高官の政界進出が活発になるのも、この辺りの時期を契機とする。

ジオンの武装蜂起があったからこそ、今の地球連邦軍、そして戦後の地球連邦政府が成立し得たのは紛れもない事実であった。

■経済論理で均衡調整された宇宙世紀末の国際情勢

戦後の国際情勢は、アナハイム・エレクトロニクス社（以降A社）とそれに大きな影響力を及ぼす筆頭株主のビスト財団ら巨大コングロマリットの都合により調整されており、戦力規模の調整までされているというのが宇宙世紀0090年代の国際紛争であるとされる。

もはや「戦争」と呼べる国際紛争は、俗に「一年戦争」と呼ばれる宇宙世紀0079年のジオン独立戦争のみとも言える。戦後散発する紛争のほとんどが戦力規模の限られた武力闘争であり「グリプス戦役」はおろか「第1次、第2次ネオ・ジオン戦争」においてさえも、地球連邦軍は治安維持活動規模の戦力投入に終始しており、地球連邦軍の主力が事態収

拾にあたることはなかった。連邦軍とネオ・ジオン軍の戦力には、国力を見れば対比することも無意味なほどの格差があるにも関わらず、実際の戦闘ではネオ・ジオン軍に拮抗する程度の戦力しかロンド・ベルには配備されていない。連邦のロンド・ベルにもネオ・ジオン軍にも、MSなどの兵器類はA社より搬入納品される有様であった。

図式を簡単に整理すると、地球連邦軍により制圧可能な程度に戦力が調整された反地球連邦政府活動、できれば掌握を容易にするために「ジオン」残党勢力とまとまって活動している範囲であればその存続を黙認する、というのが地球連邦軍とそのスポンサーともいべき巨大コングロマリットの本音なのである。

こうした経緯から「地球連邦軍の主力は動かない」と判断したネオ・ジオン総帥シャア・ダイクンはアクシズの地球落下作戦を決行したのである。

■アクシズ・ショックという受け入れられざる事実

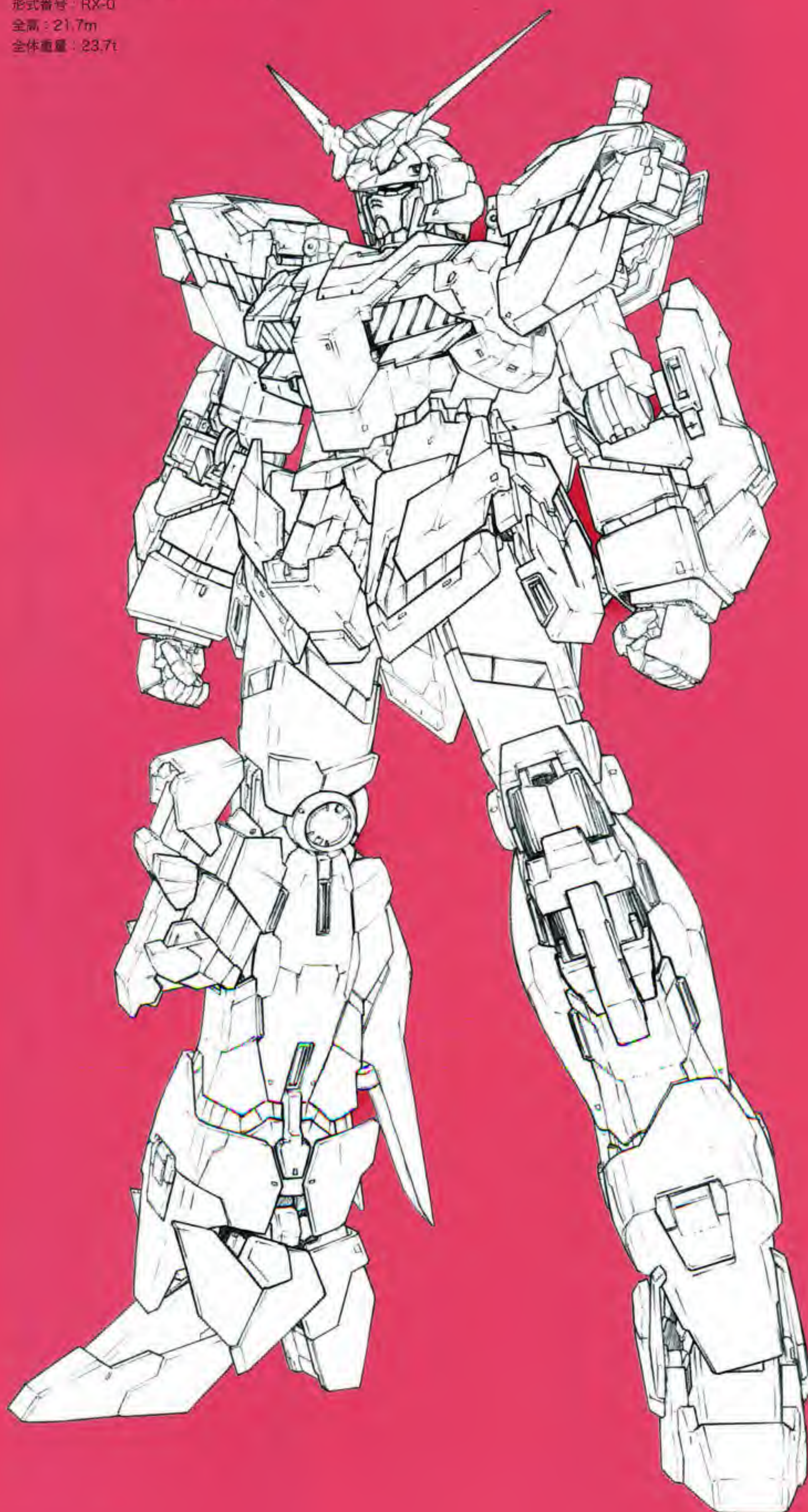
ジオン残党勢力と地球連邦との調整された緊張関係に、大転換が生じたのは、宇宙世紀0093年3月12日、「シャアの反乱」での小惑星要塞アクシズ落下未遂事件を契機とする説が有力であろう。

それは、ニュータイプ同士の本格的な対決が何をもたらすのかを、地球連邦軍上層部に知らしめた事件でもあった。小惑星アクシズの地表への落下を阻止したものが、ニュータイプ専用MSの引き起こした、後に「アクシズ・ショック」とも呼ばれる、「サイコ・ウェーブ」の共鳴現象による大規模な「サイコ・フィールド」の発現にあるという事実は、ニュータイプ

D

01 RX-0 UNICORN DESTROY MODE

RX-0 UNICORN GUNDAM (DESTROY MODE)
RX-0 ユニコーンガンダム (デストロイモード)
形式番号: RX-0
全高: 21.7m
全体重量: 23.7t



FRONT VIEW

DATA

HEIGHT: 21.7m

WEIGHT: 23.7t

TOTAL OUTPUT: UNKNOWN

TOTAL THRUST: UNKNOWN

ARMAMENT

60mm VULCAN CANNON × 2

BEAM MAGNUM × 1

BEAM SABER × 4

SHIELD

HYPER BAZOOKA × 1

BEAM GATLING GUN × 2

ARMED ARMOR DE



RX-0 開発経緯

という兵器が予測の範囲を超えうる、容認不可能の危険な存在であることを再認識させるのに充分だった。

宇宙世紀の地球圏内に存在する保守派勢力にとって、もはや「ニュータイプ」神話の存在を容認することはできず、神話を唱えるジオンと連邦との歪んだ蜜月も終焉の時を迎えた。「ジオン」+「ニュータイプ」という関係図式の完全な抹消を決意したのだ。

■宇宙軍再編計画

宇宙軍再編計画、正確には「地球連邦軍・地球軌道艦隊再編計画」は、95年度中期防衛整備会議で公表された。これは、各コロニーに分散配置されている艦艇を集結、これを核に往年の主力艦隊であった地球軌道艦隊を再建、宇宙世紀百周年の節目を契機にこの目標を達成するというものだ。宇宙世紀0100年は、ジオン共和国の自治権返還も控えており、連邦にとってジオンの名を消し去るまたとない好機といえた。

連邦中央政府は、このジオン共和国・リニア中立自治共和国をふくめた各サイドの自治権を解消し、行政権を強化。それにともない反地球連邦政府運動に終止符を打つべく地球連邦軍宇宙艦隊の軍備再編を行う。その主力艦隊の戦備充実のため艦艇建造の効率的先進技術導入も図っている。

この再編計画の二環が「UC計画」である。「UC計画」は、その最大の障害になるであろう敵性ニュータイプによる強力なサイコミュ兵器、第四世代MSやMAの脅威を打破排除する

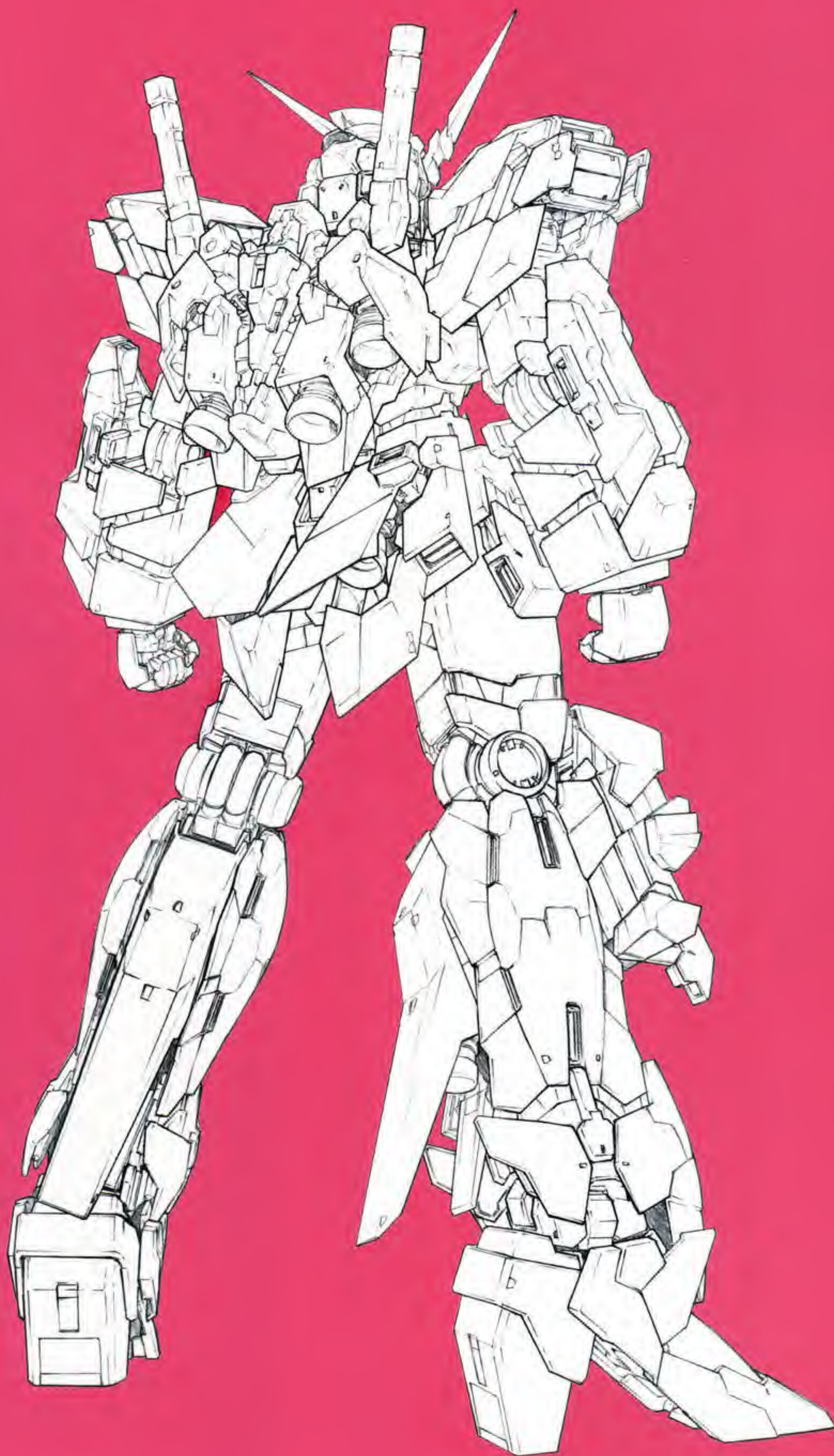
ために必要な対抗兵器、すなわち究極の対MS用モビルスーツとこれを支援する兵器の開発整備と、それによって整えられた軍事力をもつてジオン残党勢力をはじめとする反地球連邦運動の精神的拠り所である「ニュータイプ神話」、ニュータイプ信仰を挫き、完全に払拭することを意図したものであった。

宇宙世紀にとって象徴的な年になるであろう宇宙世紀0100年、ユニバーサル・センテニアル（宇宙百周年）の略語にもかけたともいわれる「UC計画」において開発製造される対MS兵器は、連邦軍の意思を体現し象徴すべきアイコンでなければならず、それは意匠として視覚的記号をちりばめることさえ求められていた。

宇宙での生存環境に適応した新人類とさえ唱われるニュータイプにまつわる神話と、その神格化を仮初めであると見せつけるためのパワープレゼンス。地球人類の科学技術によって結実したシンセティックな新型サイコミュ搭載兵器が「ナチュラルボーン」のニュータイプを駆逐するという構図こそ、地球連邦政府を二年戦争以来の悪夢から完全に解放放つために不可欠なものであった。物心両面におけるジオンの消滅は、ニュータイプ神話をも消滅に導く。

宇宙世紀0100年までに目標を達成し新世紀の幕開けを迎える、これが地球連邦の思惑であった。

「UC計画」に従って、地球連邦軍本部はAE社に対して次期先進型戦術級MS開発を命じた。それは、連邦軍制式MSとして、RX-93レガンダムに続くサイコフレームを実装するサイコミュ搭載MSの具現化であった。



REAR VIEW



Photo by Anasoft Electronics AE

RX-0 開発経緯

要求仕様の策定

■RX-93 ヲガンダムの再検証と「サイコフレーム」

RX-0はサイコミュ搭載MSとなることから、RX-93 ヲガンダムの後継機であり、サイコフレームの実装に関する機体の問題点洗い出しのためにも、RX-93の設計と実働について再検証がなされた。

連邦軍制式MSとして初のサイコミュ搭載MSで、アナハイム・エレクトロニクス社（以降AE社）としてはZ計画に始まる（当時の）一連のアナハイム・ガンダムを総決算する機体であるRX-93 ヲガンダムは、特定の操縦者に向けて生産される初の専用機でもあった。連邦軍の伝説的ニュータイプ・パイロットとなったアムロ・レイ大尉が搭乗するMSであり、彼自身も開発に携わることになるRX-93は、極端に開発製造期間を圧縮した中での実験機的高エンドMSでもあった。

最大の特徴であるサイコミュ装備部分を除き、アナハイムが生産する連邦軍向けMSから共用可能なパーツの積極的かつ大胆な流用によって、モジュールのユニット化を進め、開発期間短縮に加え現場での整備性向上にも寄与している。

RX-93 ヲガンダムに搭載されたサイコミュ・システム関連の技術については、当初、Z計画下の可変・変形合体MSのシステム単純化、入力簡便化を図るため、準サイコミュ・バイオセンサーの継続的な基礎技術研究が行われていた。

サイコミュ・システムにはこの研究成果により開発を進めていたデバイスの導入が予定されており、連邦軍初の実用型サイコミュ攻撃兵装として計画されているフィン・ファンネルもその

の前提で開発されていた。しかしここで突然、サイコフレームが登場する。

AE社グラナダ事業部の材料開発部門から研究用試料の名目で提供され、企業としての最優先案件としてサイコフレームをサイコミュ・システム関連機器へ実装することが命じられた。

RX-93 ヲガンダムは、周囲から見れば過剰といえる反応を示すこともあり、戦闘時に機体そのものが翻弄されるような印象もあったようだ。当時、RX-93を運用したロンド・ベル旗艦「ラー・カイラム」の戦況評価記録では、操縦者の生命に関わる重大な危機に陥った場合、「たとえ操縦者が攻撃停止命令を思考しても」遠隔攻撃端末のフィン・ファンネルが母機と操縦者の危機回避を優先し自律的に「攻撃行動」に入ったとしか考えられない、すなわち、「思考による意思決定」をサイコミュの制御システムは無視し、MSが「独自の判断で」行動した可能性がある、と結論付けながら、その理由は不明であるとした。この事実は、高度にシミュレーションされた操縦者と機体の思念操作の間に生じた、解決すべき（あるいは説明すべき）大きな問題点を提示している。次世代サイコミュ・システムの構築において大きな課題を残したのである。

■「サイコフレーム」宇宙世紀の錬金術

この材料は、機体構造の軽量化と単純化を模索する経緯の中で、材を構成する分子構造そのものに論理回路としての

アームド・アーマー DE を四基装備して飛行テストを行うRX-0 一号機。公式な発表はないがこれがRX-0の最新戦闘仕様とされている。実際の戦闘でRX-0 一号機がアームド・アーマーを装備したという報告はない。



アームド・アーマーDEを装備して地球軌道上を飛行するRX-0。MAなどの高速度機との戦闘を想定した機體と考えられる。このほか未確認ではあるがRX-0用のファンネルやディフェンサーシステムなどの武装火器の開発も進められていたとされる。

RX-0 開発経緯

機能を付与することが可能な超機能性材料というコンセプトで研究が重ねられたものとされている。しかし一方で、ネオ・ジオンのニュータイプ研究所が基礎研究を完了した時点でそのデータがサンブルと共になんらかの形でAE社に渡り、社内のあるところの施設（おそらくはグラナダ）で極秘裡に生産に至ったとする噂も流布している。

このサイコフレームと呼ばれる材料は、第二世代以降のMSの標準的な構造材用素材であるガンダリウムと同程度の剛性と靱性を備えている。質量も同程度（一般的なガンダリウム合金よりも若干比重は大きい）であり、通常のMS用構造材としては特筆すべき特性はない。

しかしサイコフレームを現行で唯一無二の存在たらしめている最大の特徴は、構造材でありながらその合金組織をコントロールすれば、単一の塊で複合的な感応波のインプット、アウトプット、アンプリフィケーション、オシレーションが可能で、これを制御するためのコンピュータインテグレーション、オペレーティング、さらにはメモリー、トランスミッターの機能まで組織の変性や密度の変化によって形成することができる、というところにある。一般向けの説明で「構造材合金の中にサイコミューチップとコンピュータチップを鑄込む」と表現されることがあるが、これはもちろん比喩的なものである。サイコフレームというネーミングによってサイコミュー用構造材のイメージ、つまりフレームの「枠」「骨組み」という印象が強いが、命名者の本意はそこにはない。おそらくは「組織」「構造」「（コンピュータ用語としての）フレーム」など多層的な意味を持たせたかったのだであろう。

サイコミュー搭載型MSには夢の構造材だが、大きな問題を抱えていた。それはこれまで蓄積したガンダリウム合金成型技術をもつてしても、大きな部材の製造が困難なことである。

AE社の技術は、MSの設計、生産に限ってもおそらくほかの追随を許さないほどに先進的な側面をもち、大企業ならではの研究、生産設備も備えている。それにもかかわらず、MSのムーバブルフレームを構成する最小の部材を、サイコフレームで一体のパーツとして成型することが、どうしてもできなかったのである。もちろん、形状や仕様強度を満たす塊は生み出せたが、内部組織構成要素の偏在によって機能に応じた構造部位を形成するとなると、それがセル成型法であってもレイヤー成型法であったとしても完成した材料の、重心位置に分子レベルのコアが自然形成され、このコアから遠くなればなるほど、本来持つべき機能が劣化するという現象が生じたのである。

当然この奇怪な現象の解明は行われたものの原因は不明で、ただ原因究明研究の過程で、コアを重心点として一定の距離を超えたところで急速なコアの形成が始まるという事実がわかった。この段階では、形成された部品内の各種機能は端部まで支障なく反応することが分かったのである。

ムーバブルフレーム内部に一体化したサブ・コンピュータと情報伝達回路やメモリーを形成して、周辺機器の大幅な軽減を図るというサイコフレームの利用法は白紙に戻った。従来のように感応波の感知デバイスとしての応用しかできないのではなか。

そんな中で、感応波とサイコフレームの感知特性を研究する部門からひとつの現象が報告されている。それは、サイコフレームの感応波感受特性はその表面積によって乗数的に変化するということである。簡単に言えば、同一体積、同一質量であっても、表面積が大きくなれば感応波感受性は飛躍的に高くなるということである。この現象は、サイコフレームを主構造材に用いるMSの開発に少なからぬ影響を与えること



になる。

解決すべき問題は山積にされていたが、サイコフレームの錬金術的錬成に目処が立てば、完成したサイコ兵器は、おそらく同世代MSをはるかに凌駕し、搭乗するニュータイプの潜在能力と性能向上に融通性のある機体設計がマッチすれば次世代機をも寄せ付けない可能性を秘めていたのである。

もうひとつ、研究段階で報告された現象があった。それは「精神感応波の干渉」によって多数のサイコフレーム部材が「共鳴」することであった。この結果、周囲の環境に物理的な作用を及ぼす、後に「共鳴（励起）現象」と呼ばれるものである。しかし、この現象が確認される条件が一定ではなく、再現実験を行おうとしても思い通りにはいかず、原因の究明は困難を極めた。原因不明であることはともかくも「突発的に発生する制御できない現象」では、兵器に用いるわけにはいかない。せめて、この現象が発生しない条件さえ明確になればよい、これが現場の本音であったろう。

■複数機生産された

次世代サイコフレーム実装型MSの試作実験機

RX-93 νガンダム開発生産の時点で、性能向上を意図した発展型MS、RX-93 ν2 Hier νガンダムの構想が用意されていた。さらに、AE社が独断で、この機体設計データをベースにサイコフレームの制御を可能とする、次世代サイコフレーム実装型MSの実験試作機を、「機種（説には三種）の開発を計画したようだ。

実験機体「A」操縦における操作追従性の極限検証機体

後にMSN-06Sの形式番号を付与され「シナンジュ・スライン」と呼ばれる機体。RX-93のムーバブルフレーム構造を踏襲しつつ、操縦系統と一部駆動系をサイコフレームに置換

した設計がなされた。機体の操作追従性向上に特化した設計であるがコクピットなど操作系端末をはじめ、RX-93 νガンダムの設計をほぼそのまま踏襲したという説もあるが、実験機体ゆえにコクピットや推進器材をレトロフィットしている可能性もある。

この機体に特に注目が集まるのは、輸送中に強奪されて、後にネオ・ジオン軍「袖付き」部隊の総帥フル・フロント大佐の乗機、シナンジュとして表舞台に姿を見せたことにある。

実験機体「B」「共鳴（励起）現象」の機能的再現実験機体

RX-93 νガンダムを再現し、性能向上型を製作することで、機体の何が原因で「共鳴（励起）現象」が起こるのか検証実験を行おうとした機体。サイコフレームの物理的総量が多いほど「共鳴（励起）現象」は増強されるという報告から、表面積が大きいほど感応波感受性が高まるという事実と関連する現象であることは容易に推察された。単機ではサイコフレームの物理的総量の拡大は難いため、複数機体が連動することによって「共鳴（励起）現象」が生じるかも含めて検証することとなり、この実験機体は複数機を生産、ないしはその計画があったという。「説には、この研究成果が後にネオ・ジオン軍に供給されたNZ-999 ネオジオングへと発展したとする話もあるが、確証はない。

実験機体「C」サイコフレーム物性検証機体

全くの未確認ながらも「機種、実験機が存在した可能性がある。仮に「C」としたこの機体は、サイコフレームそのものの物性、性質や性能を純粹に研究検証し、サイコフレームの可能性を追求するためのみに供されたと推測されているが、根拠となる資料も乏しく現時点では確証に至っていない。

以上の実験機による実証試験の成果を基に、RX-10の開発は大きく進展したといわれている。

RX-0 UNICORN GUNDAM 02 BANSHEE (UNICORN MODE)

ユニコーンガンダム 2 号機 バンシィ (ユニコーンモード)

形式番号: RX-0

全高: 19.7m

全体重量: 24.0t

DATA

HEIGHT: 19.7m

WEIGHT: 24t

TOTAL OUTPUT: 3,480kW

TOTAL THRUST: 142,600kg

ARMAMENT

60mm VULCAN CANNON × 2

BEAM SABER × 4

ARMED ARMOR BS

ARMED ARMOR VN



FRONT VIEW

出力: 3,480kW

推力: 142,600kg

センサー有効半径: 23,500m

武装: 60ミリバルカン砲 × 2、ビーム・サーベル × 4、

アームド・アーマー BS × 1、アームド・アーマー VN × 1

D

02 RX-0 BANSHEE

DESTROY MODE

ARMED ARMOR BS

ARMED ARMOR VN

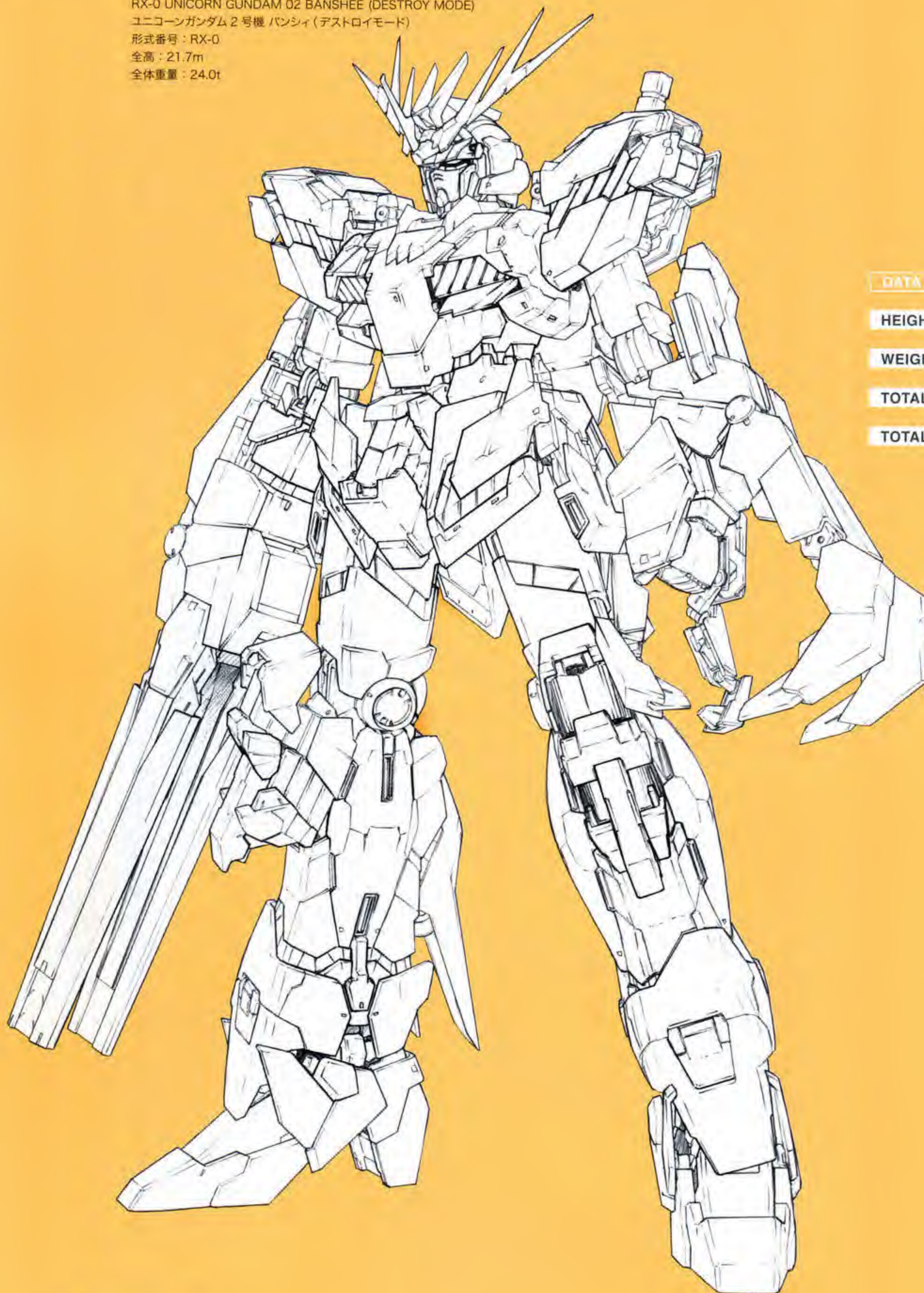
RX-0 UNICORN GUNDAM 02 BANSHEE (DESTROY MODE)

ユニコーンガンダム 2号機 バンシィ (デストロイモード)

形式番号：RX-0

全高：21.7m

全体重量：24.0t



DATA

HEIGHT: 21.7m

WEIGHT: 24t

TOTAL OUTPUT: UNKNOWN

TOTAL THRUST: UNKNOWN

FRONT VIEW

RX-0[N] UNICORN GUNDAM 02 BANSHEE NORN (UNICORN MODE)
ユニコーンガンダム 2号機 バンシィ・ノルン (ユニコーンモード)
形式番号: RX-0[N]
全高: 19.7m
全体重量: 27.3t



ARMAMENT

60mm VULCAN CANNON × 2

BEAM MAGNUM + REVOLVING LAUNCHER × 1

BEAM SABER × 4

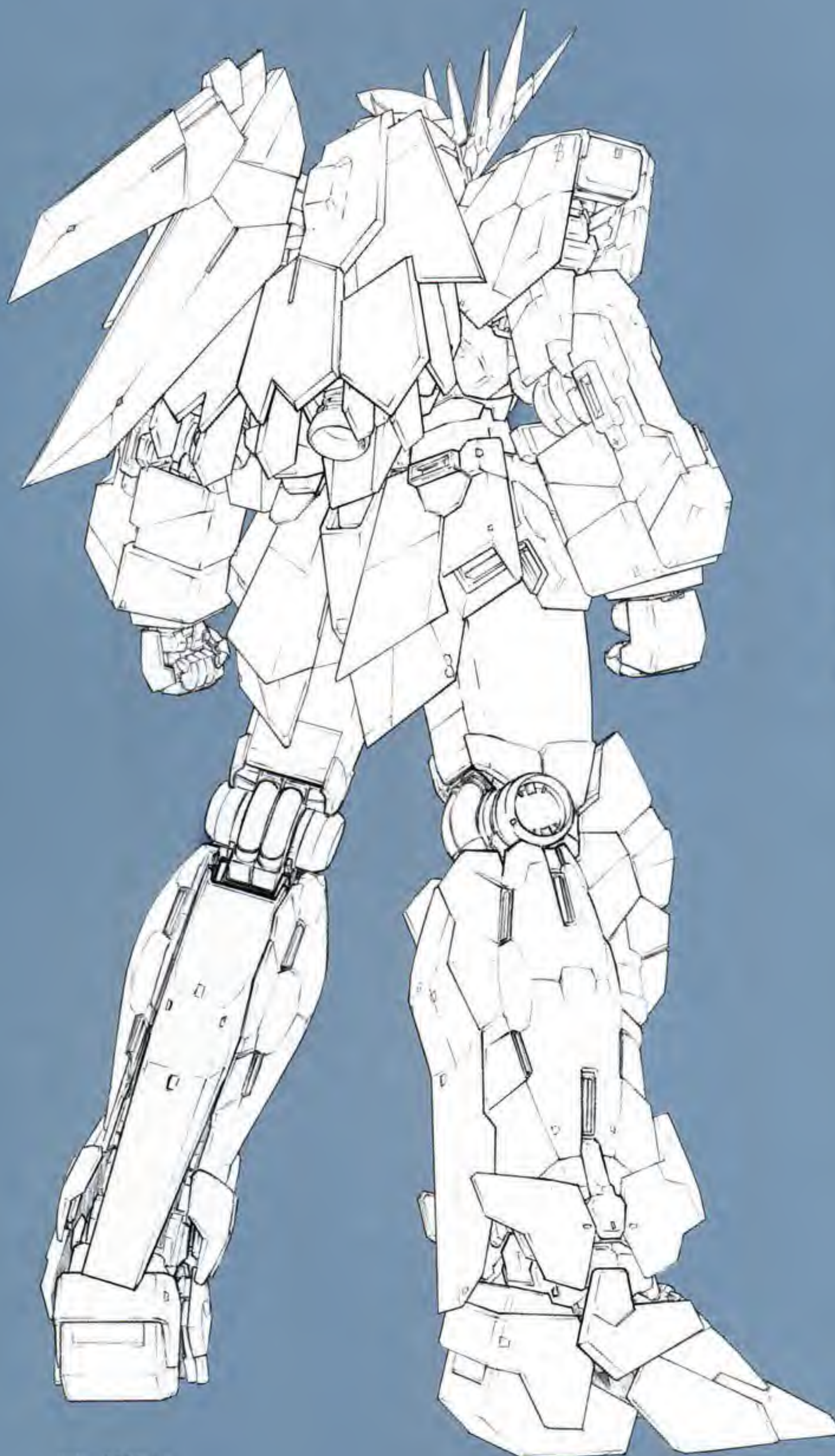
ARMED ARMOR DE

ARMED ARMOR XC

FRONT VIEW

UC

02 RX-0[N] BANSHEE NORN UNICORN MODE
ARMED ARMOR XC



DATA

HEIGHT: 19.7m

WEIGHT: 23.7t

TOTAL OUTPUT: 3,480kW

TOTAL THRUST: 142,600kg

出力: 4,520kW
 推力: 185,380kg
 センサー有効半径: 28,600m
 武装: 60ミリバルカン砲×2、ビーム・サーベル×4、
 ビーム・マグナム(リボルビング・ランチャー×1)×1、アームド・アーマー DE(シールド、メガ・キャノン)×1
 特殊装備: アームド・アーマー XC

REAR VIEW

RX-0[N] UNICORN GUNDAM 02 BANSHEE NORN (DESTROY MODE)
ユニコーンガンダム 2号機 バンシー・ノルン (デストロイモード)
形式番号: RX-0[N]
全高: 21.7m
全体重量: 27.3t

ARMAMENT

60mm VULCAN CANNON × 2

BEAM MAGNUM + REVOLVING LAUNCHER × 1

BEAM SABER × 4

ARMED ARMOR DE

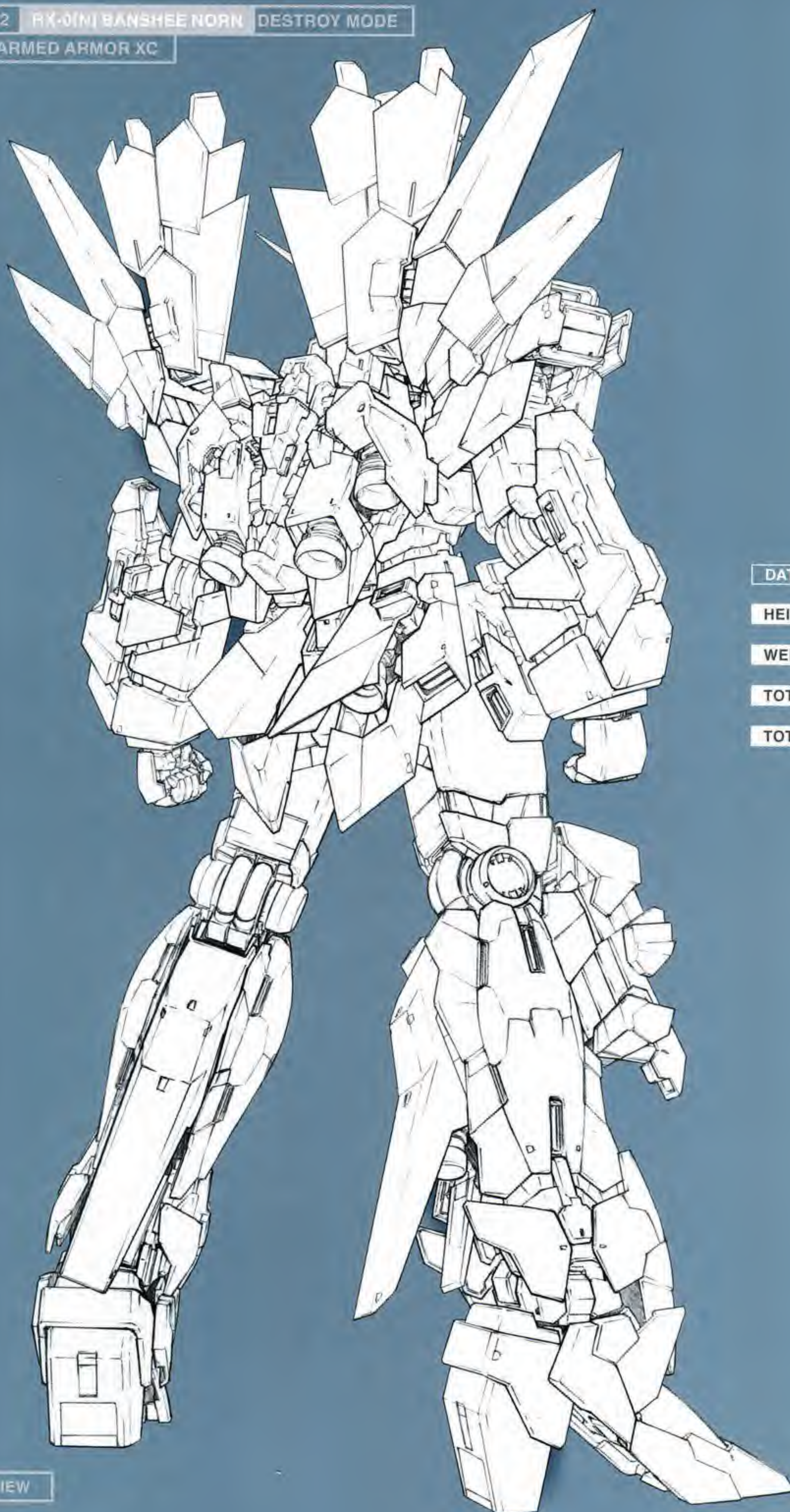
ARMED ARMOR XC

FRONT VIEW



D

02 RX-01NI BANSHEE NORN DESTROY MODE
ARMED ARMOR XC



REAR VIEW

DATA

HEIGHT: 21.7m

WEIGHT: 23.7t

TOTAL OUTPUT: UNKNOWN

TOTAL THRUST: UNKNOWN



■二号機完成時

二号機の完成時はブレードアンテナの形状こそ異なるが、そのほかには未装備のバルカン砲なども含め、一号機と同仕様となっている。



■地上試験時

三号機との戦闘により破損した部位を修理する際に、一号機に追加採用された頭部バルカン砲を装備したほか、襟首のレーダードームの形状変更に加え地上試験のために両肩には情報収集のためのセンサードームが装備されている。地上で一号機と対峙した際も運用試験用のセンサーを装備したまま出撃している。



■一号機追撃時

一号機追撃のための空間戦闘時には、地上試験用の機材は全て降ろされ、一号機と同様の装備に換装されている。各機体ともフェイスデザインなどが微妙に変更されているようだが、機能面での問題というよりは、試作や予備パーツの関係でデザインが異なるといわれている。

■RX-0 ユニコーン・ガンダム二号機「バンシイ」

カーディアス・ビストとマーサ・ビスト・カーバイン、二人の巨頭による「ビスト財団」の主導権を巡る綱引きは、A.E.社が受注していた「UC計画」を巻き込む形で展開された。A.E.社グラナダ工場でロールアウトした二機の試作機は、それぞれがカーディアス派とマーサ派の手に渡り、異なるチームの技術スタッフにより、各種試験と調整作業が行われることとなったのである。

このうち、マーサ派の手に渡った二号機には、アイルランドやスコットランドの伝承に伝わる女妖精にちなみ、「バンシイ」と命名された。さまざまな異なる伝承が現代に伝わっているが、概ねこの妖精は、泣き声により家人の死を伝える存在とされている。おそらく、NT-Dシステムの起動を、「死を伝える泣き声」に見立てたネーミングであろう。「ユニコーン」と呼ばれ純白に塗装された二号機に対し、「バンシイ」と名付けられた二号機は黒色で塗装されている。これは一般に「長い黒髪」を持つとされる女妖精の姿をモチーフにしたものと思わすが、その点に関しては確たる証言は残されていない。

基礎設計は二号機と同様であり、カタログスペック上では変更は見られないが、感應波受信用の展開式アンテナが枝分かれした異なる形状のものに変更されているなど、若

干の差異が存在する。これは、感應波の受信精度を向上させるための処置と思われるが、一説には「ユニコーン」をモチーフにした二号機に対し、二号機が「獅子」をモチーフとしたデザインを採り入れたためとも言われている。また、フェイスガードに「牙」を思わせる意匠が取り入れられている点も、同様の理由によるものだという。関係者の証言によれば、ビスト財団が所有していた中世期のフランスで作られた連作タペストリー「貴婦人と「角獣」」において、ユニコーンと対の存在として獅子が描かれていることに由来していたようだ。仮にこれが事実だとすれば、『UC計画』におけるビスト財団の影響の強さを物語るエピソードと言えるだろう。

このほか、差異は見られないのだが、NT-D起動時のいわゆる「アストロイド・モード」において、サイコフレームの発光現象が生じる際、赤光を発する二号機に対し、二号機は黄色みを帯びた輝きを発していたことが確認されている。これは機体ごとに性質が微妙に異なるサイコフレームを搭載したためであるとの説もあるが、設計上意図したものでなく、調整を担当した技師でさえ理由を説明することができないという。

なお、先述のとおり、二号機は三号機と共同で宇宙世紀0095年12月3日に比較評価試験に臨んだが、その際の戦闘において被弾。小破したのち、修復と同時に少しばかりの設計が変更された。まず、コクピット・カバーの上部に位置していたマウントラッチが

VN

RX-0 BANSHEE

ARMED ARMOR VN



UC

DM OPEN



VIBRATION NAIL

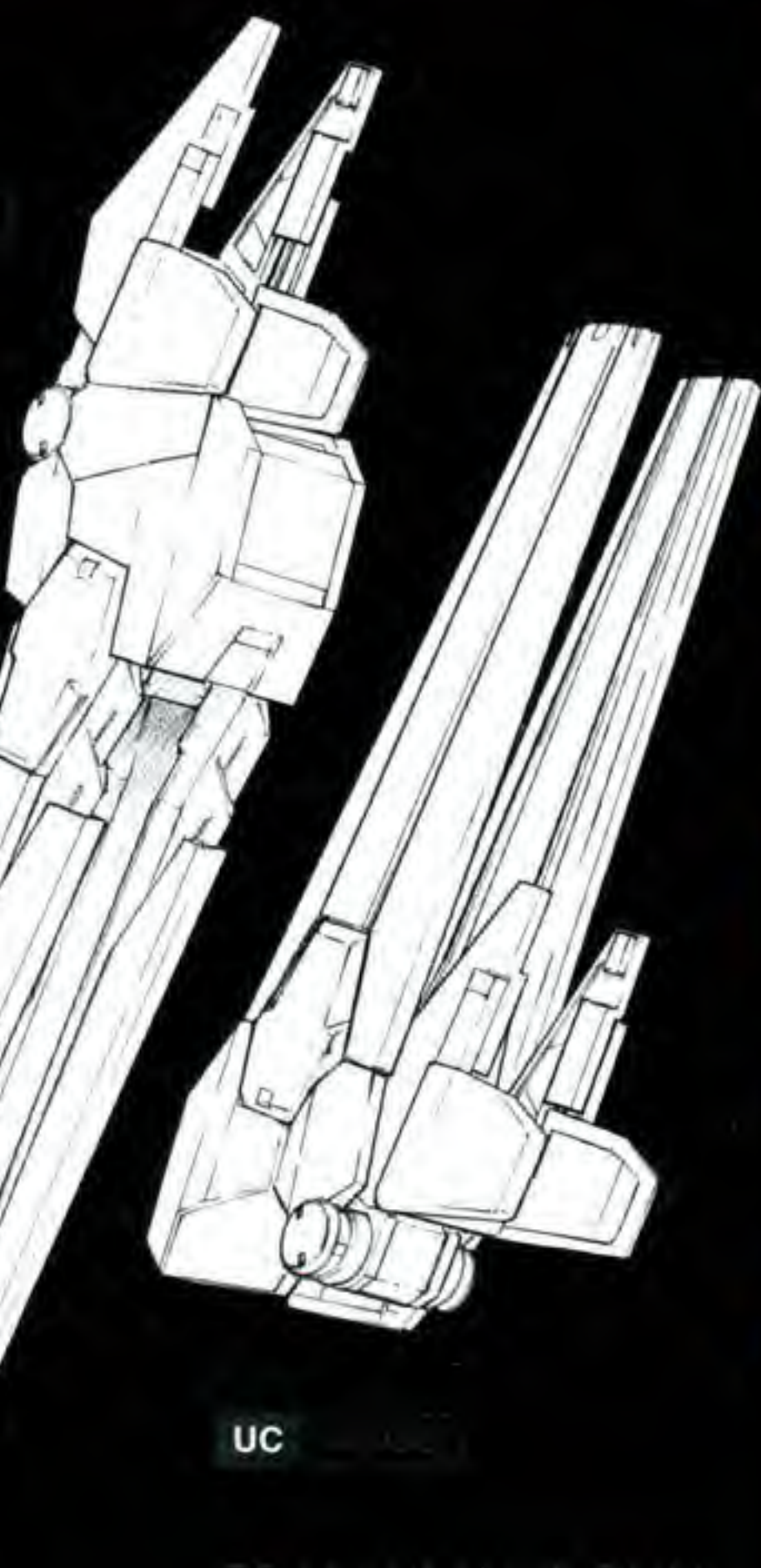


BS

RX-0 BANSHEE

ARMED ARMOR BS

DM



UC

BEAM SABER GUN



オミットされている。このラッチには、Iフィールド・ジェネレーターを装備する予定があったようだが、Iフィールド・バリア搭載型シールドの実用化に目処が立ったため、不要と判断されたらしい。また、これと平行して首元のレーザーアレイ部分の形状にも二部変更が加えられているほか、試験試験用にデータ収集用のセンサーが取り付けられている。

さらにこの時期、頭部ユニットも改修されており、60mmバルカン砲の追加装備が行われている。内部構造の整理によってスペースを確保することで実現したこの改良は、どうやら二号機で先に実装されていたものらしい。また、本機が北米オーガスタ基地に送られ、重力下試験に供された際には、同時期に二号機を用いて行われた空間戦用機動データの適応が二号機に対しても行われていたことが記録によって確認されている。とかく財団トップの派閥争いに利用され対立関係にあったように思われがちな兄弟機同士ではある

が、このように現場レベルでは、「UC計画」というひとつの開発プロジェクトとしての情報共有が機能しており、細かなバージョンアップは相互に反映されていたようだ。ただし、カーディアスの私的なプロジェクトのためだけに、一号機へと実装された「Lea+」プログラムのような例外的機能に関しては、当然のことながら二号機以降に追加されることはなかった。

また、運用上の違いとして、武装面の差が挙げられる。RX-10の開発にあたっては、「アームド・アーマー」シリーズと呼ばれる増加サイコフレーム兵装がいくつか試作されているが、それらの最終調整は別個の機体を用いてバラレルに進められていた。例えば二号機では、格闘戦用に開発された超振動破壊兵器「アームド・アーマーVN（ヴァイブレーション・ネイル）」や、センサーユニットとサイコミュの連動により高精度射撃を可能とする「アームド・アーマーBS（ビーム・スマートガン）」の試験運用が行われた。

さらに、宇宙世紀0096年に実戦運用された際には、胸部から試験用センサーなどが取り外され、一号機とほぼ同じ外観（完全な戦闘仕様）となったほか、バックパックに装備するタイプの「アームド・アーマーXC」を用いていたことが確認されている。これは増加ジェネレーターと増加サイコフレームを一体化させた追加のサイコミュシステムであり、ニュータイプの素養のないパイロットでも、強化人間並みの感度で「インテンション・オートマッチク・システム」による思考式機体制御を行えるようにするという特筆すべき機能を有していた。匿名を条件に証言したあるサイコミュ関連技師の報告によると、この装備は「パイロットの強制・強化人間化」を目的に開発されたサイコミュ・システム、通称「ナイトロシステム」を応用したものであったという。ただし、このシステムの利便性の裏には、起動するたびにパイロットに強い精神的負荷がかかり、いわゆる「強化処置」と同様の副作用が発生するリスクが存在していたようだ。



XC

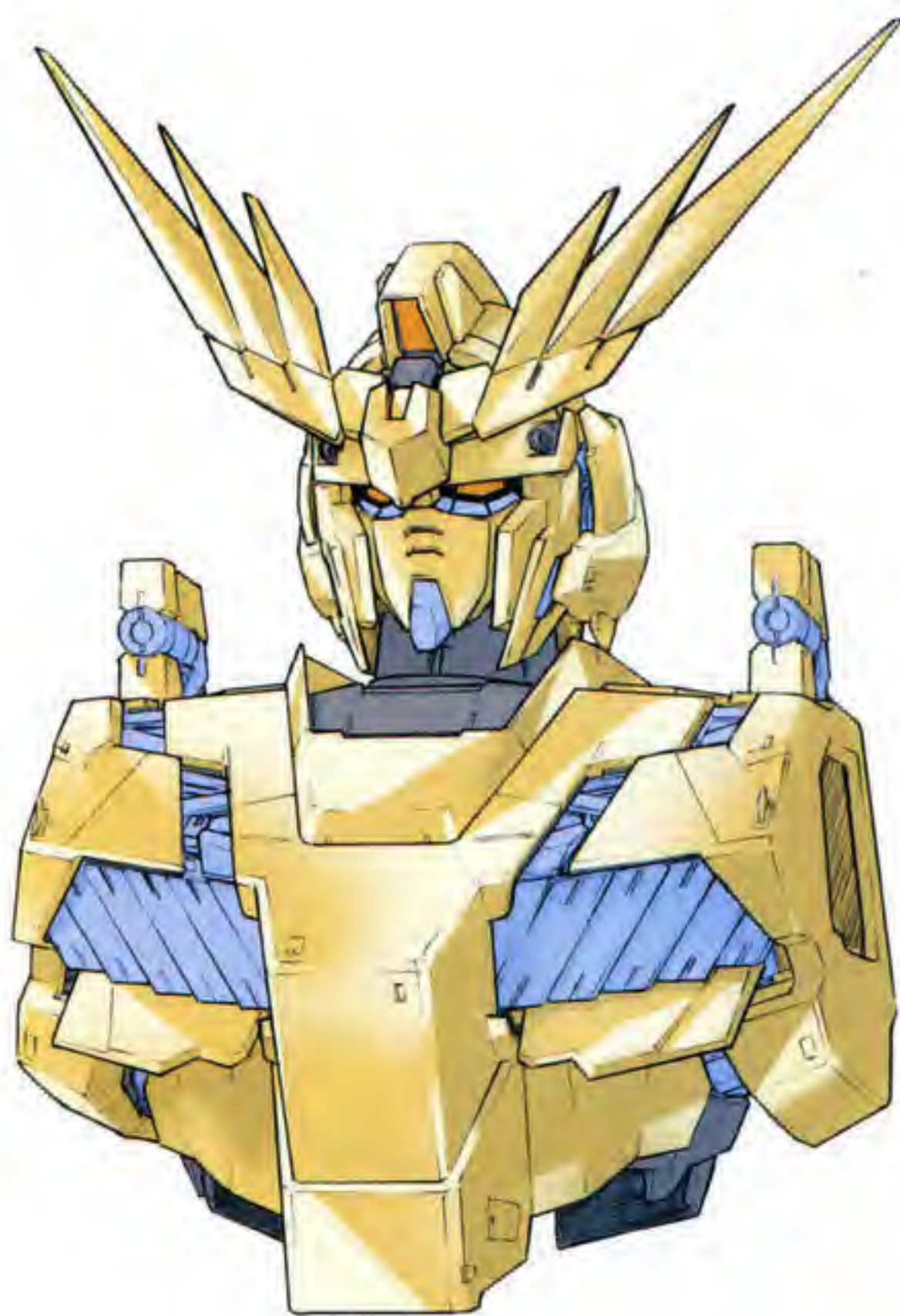
RX-0[N] BANSHEE NORN

ARMED ARMOR XC



DM DREAM

UC CLIMAX



三号機に装備されたブレードアンテナはほかの機が細かなパネルによって構成されているのに対し、面積の大きな片側三枚のパネルで構成されている。これはサイコミュの受信を微妙に性質の異なるパネルで受信して分析を行うためのもので、一、二号機のように細かいパネルを配置するのではなく、できるだけ大きな面積のパネルを採用したほうが良いという連邦軍の考えに基づき形状が決定されている。

宇宙世紀0087年の連邦内紛によりエウ・ゴが政権を握ってからというもの、放棄されていたはずの「強化人間」関連技術を思わせるものがあり、何やら暗い事実が見え隠れする。本機の「重力下試験」の場として選ばれた場所が、かつての「オーガスタ・ニュータイプ研究所」が存在していた地である点も、決して偶然ではなかったのだろう。「UC計画」のコンセプトが「アンチ・サイコミュ兵器」であった点を考慮すれば、確かに「強化人間」関連技術の中には、有益なものも存在していたのである。だが、自ら二度捨てたはずの技術を、国民の目に映らぬ機密のヴェールの向こう側で密かに研究していたとするならば、批判は免れないと言えるのではないだろうか。

■RX-100 ユニコーン・ガンダム三号機『フェネクス』

『UC計画』は、連邦宇宙軍再建計画の一環として立案されたもので、あくまでA.E.社は受注者側という立場にあった。にも関わらず、ビスト財団の重鎮たちが計画に強い影響力を示し、二機の試作機を半ば私物化するに及び、参謀本部に近い一部の将校たちの間からは不満の声が上がり始めた。そうした経緯もあって、宇宙世紀0095年に入りフル・サイコフレームの素体が先行納入さ

れると、軍部は官立工廠の施設を利用して独自の試作機製造を開始した。これが後に、不死鳥にちなみ「フェネクス」と名付けられることになるRX-100三号機である。

しかしながら、本機に関して言えば、さほど多くの情報が判明しているわけではない。一号機と二号機という先例によって得られていたデータを基に製造されたこともあって、当初から60mmバルカン砲内蔵型の頭部ユニットを実装するなど、後発ゆえのアドバンテージがあったことは確かだろう。しかしながら、翼状に展開する特徴的な形状の感應波受信用アンテナや、耐ビーム・コーティング塗装による黄金色の装甲といった外見的特徴を除くと、ほとんど何も解らない状況なのである。

二号機との比較評価試験において、アームド・アーマードEを二基同時に装備する運用法で、試験に供されたという記録が残されているものの結局のところは、暴走事故を起こしたようで、その後の行方は現時点では判明していない。ビスト財団に対する対抗意識と、事故を隠蔽しようとする思惑がないまぜとなった結果、記録の意図的な抹消という行為に及んだのではないかと推測されるが、それもまた確たる証拠はない。さらなる情報公開や新証言がない限り、本機についての詳しい考察は不可能というのが現状である。



UC

DE

RX-0[N] BANSHEE NORN
RX-0 PHENEX ARMED ARMOR DE

DM OPEN
FRONT VIEW

DM OPEN
REAR VIEW

UC CLOSE
FRONT VIEW

RX-0 UNICORN GUNDAM 03 PHENEX (UNICORN MODE)
ユニコーンガンダム 3号機 フェネクス (ユニコーンモード)
形式番号: RX-0
全高: 19.7m
本体重量: 23.8t

DATA

HEIGHT: 19.7m

WEIGHT: 23.8t

TOTAL OUTPUT: 3,480kW

TOTAL THRUST: 142,600kg

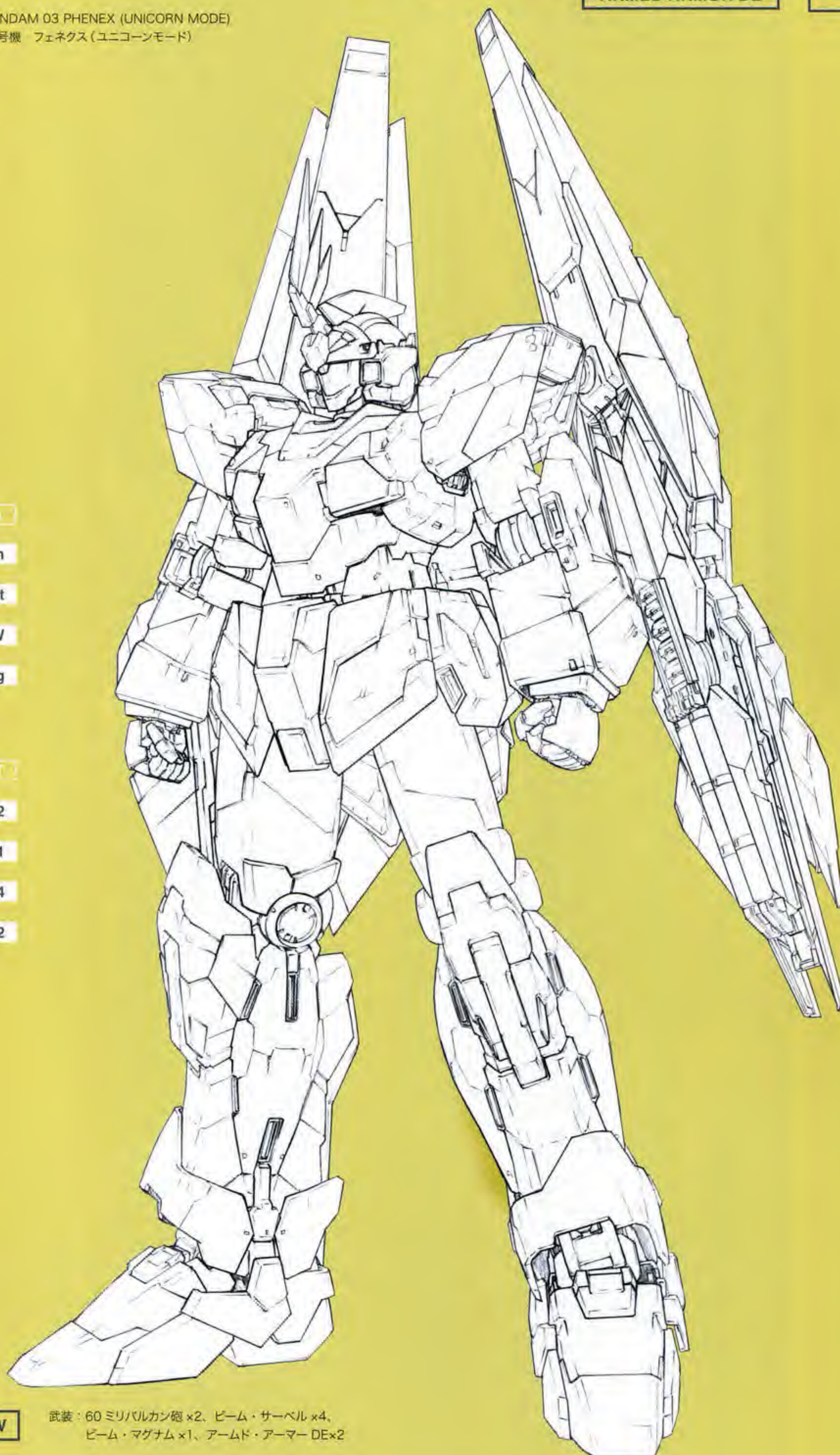
ARMAMENT

60mm VULCAN CANNON × 2

BEAM MAGNUM × 1

BEAM SABER × 4

ARMED ARMOR DE × 2



FRONT VIEW

武装: 60ミリバルカン砲×2、ビーム・サーベル×4、
ビーム・マグナム×1、アームド・アーマー DE×2

RX-0 機体の設計仕様

極限戦闘状況下での戦域支配優位性を追求される要求設計仕様

『UC 計画』担当部局からの性能仕様に関する要求項目。

「地球連邦軍参謀本部が想定するところの、ニュータイプ兵器（サイコミュ兵器）との戦闘状況を完全に制圧掌握できる性能、これこそが『UC 計画』で開発生産される MS に求められる全てである」

AE 社上層部へ伝えられた参謀本部『UC 計画』担当幕僚ミハエル・ユーリック中将の言葉とされるが、実際問題この言葉こそがまさに要旨を簡潔に語っていた。

《RX-0 開発要求仕様書》について

地球連邦法の機密情報公開法に基づく正規の資料請求にて入手可能な範囲ではあるが、地球連邦軍とAE社の間で交わされた開発関係資料の幾つかが開示された。

この《RX-0 開発要求仕様書》もその一つなのだが、当時最新鋭のMS開発書類だけあって仕様書だけでもドキュメントにして一万ページ相当に及ぶ膨大な量となる。ここではまず、その概要がわかる目次目録部分を転記する。

■表紙

書類番号：DV-E4MS00-5862D-RD9750F-2208S4G

発行部門：地球連邦軍参謀本部直轄『UC 計画』技術開発本部

担当者：技術開発本部 アルフ・カムラ大佐

連絡先：ルナツー・地球連邦軍参謀本部区画・先進技術研究開発局・『UC 計画』技術開発本部センター

発行日 U.C.0094.1.26

決裁者サイン：参謀本部『UC 計画』担当幕僚 ミハエル・ユーリック中将

Ver：1.4.2

改訂履歴：U.C.0094.1.23 作成の Ver：1.4.1 について

項目・3.1.2 の出力 / 推力要求の数値改訂、

関連項目・7 の付表・要求性能表の性能数値の訂正。

《RX-0 開発要求仕様書》

目次

1. 開発目的

1.1 仮想敵

1.2 想定敵勢力を含む周辺情勢

1.3 新型MS・RX-0 開発要求の重要性

2. 適用規格

3. 要求機能

3.1 機動等の性能

3.1.1 通常対敵戦闘状況

3.1.2 対サイコミュ兵器戦闘状況

3.2 搭載可能兵装

3.2.1 本機固有特殊兵装

3.2.2 標準固定兵装

3.2.3 携行火器等搭載兵装

3.2.3.1 インターフェイス：A.E. ユニバーサルコード

3.2.4 防御装備

3.2.4.1 携行防御装甲盾（シールド）類

3.2.4.2 対ビーム兵器防御遮蔽装備・フィールド

3.3 ミッションプロファイル

3.3.1 対サイコミュ兵器戦闘 / 戦域制圧支配

3.3.2 通常対艦戦闘 / 軌道間戦域制圧

3.3.3 低軌道戦闘任務

3.3.3.1 大気圏再突入状況

3.3.4 通常重力下（陸上）戦闘任務 / 戦域制圧

3.3.4.1 対航空戦闘任務 / 航空制圧戦闘

3.4 発着艦性能

3.4.1 発着艦規定性能（連邦軍艦隊標準装備 MS カタパルト使用時）

3.4.2 緊急発進 / 緊急離床性能

3.5 取扱性能

3.5.1 メンテナンス性

3.5.1 整備マンパワー想定数値

3.5.1 冷却装置性能規定（艦載型・基地付帯格納施設）

3.6 搭乗員要項

3.6.1 操縦利便性

3.6.1.1 マンマシンインターフェイス / インテンション・オートマチック・システム

3.6.1.1 サイコミュ操縦操作

3.6.2 搭乗員特殊能力規定

3.6.2.1 搭乗 NT 能力

3.6.2.2 NT 能力開発訓練規定

3.6.2.3 強化人間 3.7 搭乗員安全確保等の規格

3.7.1 通常状況

3.7.2 対サイコミュ兵器戦闘状況

3.8 機体規模

3.8.1 戦域間搬送・格納・運用面での要求

3.8.2 対サイコミュ兵器戦闘状況における要求

3.9 費用等の目標

3.10 開発スケジュール・開発審査

4. ベンダー指定

4.1 機体構成部品・型式番号一覧及び購入先指定

5. 管理組織

6. 契約関係

7. 付録・各種調査分析資料 / 図表

以上の目次目録からもわかるように、膨大な書類量となる。

これら全てを紹介するには今回の誌面では対応できず、この《RX-0 開発要求仕様書》より適宜、当該項目より抜粋要約して以下のような記事としてまとめることを御了承いただきたい。

以下は《RX-0 開発要求仕様書》より要約した、連邦軍からAE社へ開発発注された新型MSの性能要求仕様の基礎概念である。

仕様書 1.1 仮想敵 より抜粋要約

■開発登録コード：RX-0

『UC 計画』で要求される新型MSにおける仕様の基礎概念について

■想定される敵

ニュータイプまたはニュータイプ能力素養者の操縦するサイコミュ兵器。

具体的には第四世代MS ないし相当するMA など。

■想定される戦闘状況

対ニュータイプ戦闘、対サイコミュ兵器戦闘。

RX-0 ユニコーンの製造において想定される仮想敵は、実在したMSとしてはNZ-000 クインマンサやAMX-015 ゲーマルクなどに代表される超大出力ジェネレーターを装備した強大なビーム兵装を伴うサイコミュ兵器としての第四世代MS。その想定にはMSN-04 サザビーなども該当するものと含めてよいだろう。これら第四世代MSとの直接対決は、高度な対サイコミュ兵器戦闘となる。

代表的な対サイコミュ兵装としてのビットやファンネルなどの遠隔攻撃端末からの攻撃に対して、RX-0 は乱数加速などの高機動運動で回避し、遠隔攻撃端末の指令母体である第四世代MSを打倒制圧する。この戦闘時に機体にかかるG（重力加速度）は、最早や有人操縦でこなせる域をはるかに超過するものと思われる。この戦闘状況下では、操縦者に対しその高G環境での継続能力が得られない限り、戦闘継続時間の短縮を考慮するものとする。

仕様書 1.3 新型MS・RX-0 開発要求の重要性 より抜粋要約

■機体特性の必須要項：先進技術が投入されたサイコミュ搭載型MS

ニュータイプまたはニュータイプ能力素養者の操縦するサイコミュ兵器との戦闘でこれを制圧することを目的とする以上、RX-0 もまたそれら以上の先進技術が投入されたサイコミュ搭載型MSである必要がある。サイコミュ兵器に対抗できるのは、やはりサイコミュ兵器そのものであり、自らが駆逐する対象と同様の属性と性能をもつ仕様となる。この自己矛盾を機体に内包することとなるのを容認しなければ、目的の性能は得られないものと認識する。

具体的にRX-0 は、RX-93 を超える高性能サイコミュ搭載型MSを目標とする。RX-0 に求めるサイコミュ機能は、優先的に高機動戦闘時における操作追従性の性能向上ではある。しかし最終的にはRX-0 に搭載するサイコミュ機能により、敵サイコミュ兵器の無力化にまで及ぶことを期待する。

サイコミュ戦闘において最も危惧すべき事態は、RX-0 の操縦者が戦闘中に敵ニュータイプ能力者との間での精神感応状態、いわゆる“交感”現象のために戦闘不能の状態に陥り撃墜されることである。これを回避するためにもRX-0 に搭載するサイコミュ装備は、あらゆる意味で高次元レベルの性能向上が求められ、先進技術の投入により実現することを必須要項とする。最終的には敵サイコミュ兵器の遠隔攻撃端末のみならず、その母機本体さえもその支配下に入れるほどの強力なサイコミュ制御性能を有することを、RX-0 に搭載するサイコミュ装備に期待する。

仕様書 3.6.2.3 強化人間 より抜粋要約

■対サイコミュ兵器戦闘状況下における操縦者への対策：コクピットへの施策と強化人間による操縦

対サイコミュ兵器戦闘という極限状況においては、操縦者には通常の生身の人間では耐えられない過大な負荷が容易に想定されるため、操縦者に対して適切な対策をとる必要がある。

全く皮肉なことにも、RX-0 がその性能を最も発揮できるのは、宇宙環境や高機動運動にも進化によりも適応した能力や身体機能を有する“ニュータイプ”素養者により操縦された場合であろう。

しかし本計画は我々在来人類が、新人類たる“ニュータイプ”を駆逐制圧することを目的としている以上、彼ら“ニュータイプ”がRX-0 を操縦する、ないし精神感応などで支配下におかれるという事態などはあってはならず、我々在来人類の操縦によりこの戦闘状況を完全に掌握しなければならない。

在来人類による操縦が必須条件となれば、コクピットの操縦機器への対応処置は必要不可欠となり、操縦席は高機動運動時における高Gなどの負荷から操縦者を保護する機構を装備されるべきであろう。操縦者が着用するパイロットスーツも抜本的に見直し、RX-0 専用のパイロットスーツを着用させる。DDS(Drag Derivary System 薬剤投与システム)による耐G用薬剤投与。高G負荷に対応して血流偏差を回避抑制する血流制御

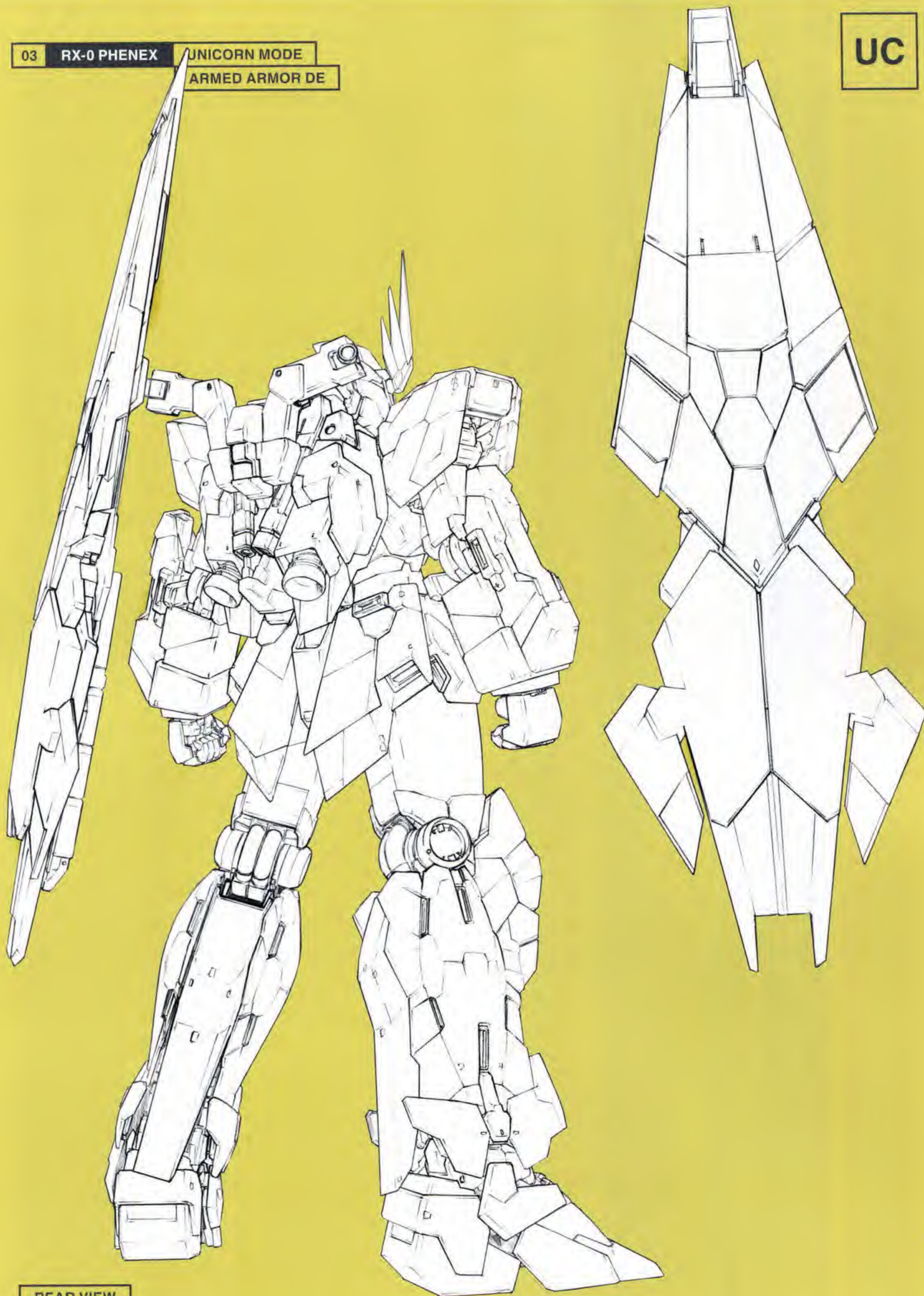
03

RX-0 PHENEX

UNICORN MODE

ARMED ARMOR DE

UC



REAR VIEW

作用や、機能性素材としての液体金属を応用した人工筋肉など、RX-0 専用パイロットスーツには先進技術を投入した装備がなされるべきである。

これらの対応処理でも、必要な性能を得られない場合も充分に想定できる。

その場合、操縦者を“強化人間”とするのが妥当と思われる。

在来人類が、自らの科学技術によりニュータイプに相当する能力を自らに付加させた「人エニュータイプ」ともいうべき“強化人間”による操縦ならば、RX-0 に期待通りの成果をもたらすであろう。

仕様書 3.8 機体規模 より抜粋要約

■機体規模：状況へ柔軟に対応する構造による機体規模の最適化

再編計画の進む地球連邦宇宙軍における艦隊配備とその機体運用を考慮すれば、MS 母艦としての機能を有する在来の宇宙艦艇での艦載による戦域間移動は必須事項となる。必然的に機体規模も艦載格納に利便性の高いサイズに収まるのが望ましい。その観点では現在艦隊に普及している艦載 MS：RGM-89 ジェガン系列機の機体規模（頭丁高 19m クラス）がその標準値とするのは合理的な設定といえる。また RGM-89 系列機には標準化した携行火器などの装備兵装が充実しており、RGM 系統の MS 装備とは上位互換での運用が可能となるなど、兵站面での運用も考慮すると利便性は極めて高い。RX-0 専用の特殊装備を除けば、艦隊配備上の運用面のみで考えれば、RGM-89 を基準とした機体規模に準ずるサイズがより望ましいと言える。

しかし、RX-0 本来の目的である“対サイコミュ兵器戦闘”の状況下においてはまた問題が異なる。敵対する相手は第四世代 MS ないしそれに相当する MA であり、強力なビーム兵装を有する必然から高出力かつ高機動性能も併せ持つ機体の場合も多く、機体によっては相当な巨体を持つものも少なくない。それらを制圧し打倒、状況を掌握することを目的とした場合、実戦での成果や装備の戦闘運用などを勘案すると最低でも先代の RX-93 クラス（頭丁高 22m クラス）の機体規模は要求したいところである。ところが RX-93 は当時母艦となる「ラー・カイラム」の艦内格納区画にこそ収容できたものの、出撃時カタパルトデッキや艦外に出る際、“中腰姿勢”に機体を屈曲しなければならず、運用面では決して好ましい規模とは言えなかった。

現実的に機体運用を考えた場合、任務の各局面において機体規模の最適化が可能な機体構造であること要望したい。

仕様書 3.2.1 本機固有特殊兵装 より抜粋要約

■“対サイコミュ兵器戦闘”専用の兵装開発：専用携行火器を含む装備の充実

目的とする戦闘局面を考慮した場合、先進技術の投入で性能向上型に更新された“フィールド”による対ビーム防護障壁（ビームバリア）装備が優先的かつ必須の要項となる。また同時に、敵のビーム対抗防護装備を貫通する打撃力を有する専用携行火器の装備も同様に必須要項となる。

仕様書 3.5.1 メンテナンス性 より抜粋要約

■RX-0 専用ケージによるパッケージング：専用ケージを用いた機体と装備の搬送

現在艦隊の一部 RGM 系列艦載艦では実施されているが、艦隊配備などの機体搬送時に装備一式を含むパッケージングされた整備用ハンガーフレームを兼用する「ケージシステム」が導入され始めている。RX-0 においては各種実験段階での搬送も考慮し、「専用ケージシステム」による機体装備の一括搬送が可能な仕様を要望する。

以上を RX-0 に関する仕様の基礎概念とする。

仕様書 7. 付録・各種調査分析資料 / 図表 より抜粋

■参考資料

【RX-0 性能諸元（実機《RX-0 ユニコーン》・開発設計データより）】

○頭頂高：19.7m（デストロイモード：21.7m）

※ユニコーンモードで、RX-93 の機体規模、頭頂高 22.0m の 90%、10%減。
対比・RGM-89 ジェガンの頭頂高 19.0m の 103.6%、3.6%増。

※デストロイモードで、RX-93 の頭頂高 22.0m の 98.6%、1.4%減

○本体重量：23.7t

※RX-93 の本体重量 27.9t の 85%、15%の軽量化を目指した結果。
対比・RGM-89 ジェガンの本体重量 21.3t の 111%、11%増。

ジェネレーター出力：3,480kW ～（デストロイモード：計測不能）

※RX-93 の出力 2,980kW の 16.7%増

スラスター総推力：142,600kg ～（デストロイモード：計測不能）

※RX-93 の総推力 97,800kg の 45.8%増

センサー有効半径：22,000m（NT-D センサー・不明 / 鋭角的に縦深探知）

※RX-93 のセンサー有効半径 21,300m の 3%増

——ここで手許にある性能要求仕様書のメモに、いくつか興味深い記述があるので紹介したい——

U.C.0094 年 1 月 23 日付作成の《RX-0 開発要求仕様書》Ver：1.4.1 より抜粋

< RX-0 >

ジェネレーター出力：5,480kW ～∞（無限）

スラスター総推力：328,600kg

センサー有効半径：41,700m（NT-D センサー・6,200km/ 設計仕様書より）

これは地球連邦軍参謀本部の UC 計画担当部局から AE 社への性能要求仕様書の最初の時点での要求項目から 3 つのスペックに関して抜粋したものなのだが、この数値を見るだけで RX-93 と比して相当なレベルの性能向上を要求していたことが窺える。

ジェネレーター出力 5,480kW というのは、先代 RX-93 ッガンダム出力 2,980kW の 80 パーセント増にあたり、スラスター総推力に至っては 328,600kg と、先代 RX-93 の総推力 97,800kg の三倍を越える数値である。あまりにも過大な要求とも言えなくもないが、参謀本部が如何に第四世代 MS などの敵サイコミュ兵器を脅威と認識していたか、またそれだけ想定される対サイコミュ兵器戦闘を深刻に受け止めていたかの証明とも言えよう。

センサー有効半径が 41,700m というのは先代 RX-93 の 21,300m の約 2 倍に相当し、できる限り遠距離で敵サイコミュ兵器を感知することで戦域優勢支配の観点からもより優位な状況で戦闘を進めたかったのだろう。付記されている NT-D センサーの 6,200“km”というのは対比として地球の半径に匹敵する距離であり、察するに広範囲を索敵するというよりもむしろセンサーによる縦深探知に重きを置いた性能要求とも受け取れる。もしこれが実現したならば、RX-0 の早期警戒能力は次元の違う代物になったのはまず間違いない。

さらに興味深い点を改めて挙げれば、ジェネレーター出力 5,480kW の部分で、デストロイモード時の数値部分に“～∞（無限）”と一度記録されたものを訂正線で消され、殴り書きのメモで「まさか」と付記されているのだ。アクシズ・ショックを想起してのメモなのだろうが、当時を思えばまた無理もないだろう。

そしてそれから 3 日後に訂正の上、作成提出されたい U.C.0094 年 1 月 26 日付作成の《RX-0 開発要求仕様書》Ver：1.4.2 より抜粋

< RX-0 >

ジェネレーター出力：3,600kW ～（デストロイモード：計測不能）

※RX-93 の出力 2,980kW の 20%増

スラスター総推力：146,700kg ～（デストロイモード：計測不能）

※RX-93 の総推力 97,800kg の 50%増

センサー有効半径：22,400m（NT-D センサー・不明 / 鋭角的に縦深探知）

※RX-93 のセンサー有効半径 21,300m の 5%増

と、性能要求の数値が、現在（U.C.0115 年）の我々が知る公式発表された RX-0 ユニコーンの性能諸元に近い数値にまで下方修正されている点に注目していただきたい。

この3日間に何があったのかが、大変興味深い。つまり地球連邦軍参謀本部と AE 社との間に、より現実的に高性能 MS の生産を着実に実現するための、相当ハードな交渉がなされたかが想像できる。

まだ 20 年も経ていない段階での情報公開の範囲の資料で、このような“生”に近い形での発注仕様書類が入手できたのは幸運以外の何ものでもないのだが、これにより当時、如何に RX-0 という MS に多大な性能要求という形での“期待”、ないし“希望”が込められていたかを知ることができる。

地球連邦軍の情報公開が進むに従い、また新たな事実が次々と開示されることだろう。まだまだ RX-0 という機体に関しては、続く後進による研究に期待したい。

【検証】《RX-0 開発要求仕様書》Ver1.4.2 について

この要求仕様について注目すべきは、“対サイコミュ兵器戦闘”に特化した高性能サイコミュ搭載型 MS の製造を最優先し『UC 計画』の象徴となる機体の開発を地球連邦軍参謀本部が強く要望していることなのだ。

が、今一度、U.C.0090 年代の国際情勢を思い出してもらえればわかると思うが、「シャアの反乱」が終息して以降ネオ・ジオンの勢力は急速に弱体化し事実上瓦解寸前の状態であり、この要求仕様書の作成された U.C.0094 年 1 月の時点では敵となるはずのネオ・ジオン軍側に強力なサイコミュ兵器は存在もその維持もできない状態であったことを確認したい。

言い換えれば、『UC 計画』の遂行と RX-0 の開発には、敵となるネオ・ジオン軍が制圧しなければならない程度に強大であり、強力なサイコミュ兵器も存在することが必須前提条件ということなのだ。でなければ『UC 計画』が認可されようはずが無い。

そしてそこに注目した上で思い出されるのが、当時ニュース報道もされ話題となった U.C.0094 年 6 月 15 日に起きた「フル・フロンタルによる新型試作 MS 強奪事件」である。まことしやかに連邦軍と AE 社が結託の上でネオ・ジオン側へ新型試作 MS を供与したという説も噂されていたものだが、この時期のパワーバランスを考えると話はまた別に見える。つまり、ネオ・ジオン軍側の下に新型試作 MS である“強力なサイコミュ兵器”が渡ることで、連邦軍側は『UC 計画』の必須前提条件が揃うことになり、当然“強力なサイコミュ兵器”がもたらす脅威を前にすれば、予算も承認や議会の了承も得やすくなるだろう。

もちろんこの事件が起きた頃には、もう既に RX-0 の組立そのものが始まっていた事は公開された開発資料でも明らかにされているのではあるが、『UC 計画』の遂行と RX-0 の製造には、敵ネオ・ジオン軍が有する“強力なサイコミュ兵器”の存在が『必須前提条件』であることには変わりはない。

この要求仕様書の“要望”にその合理的妥当性と実効力が生じるのは、U.C.0094 年 6 月 15 日の事件以降であったことは、宇宙世紀に生きる我々にとって疑いようのない事実であろう。

RX-0 UNICORN GUNDAM 03 PHENEX (DESTROY MODE)
ユニコーンガンダム 3 号機 フェネクス (デストロイモード)
形式番号: RX-0
全高: 21.7m
本体重量: 23.8t

03 RX-0 PHENEX DESTROY MODE
ARMED ARMOR DE

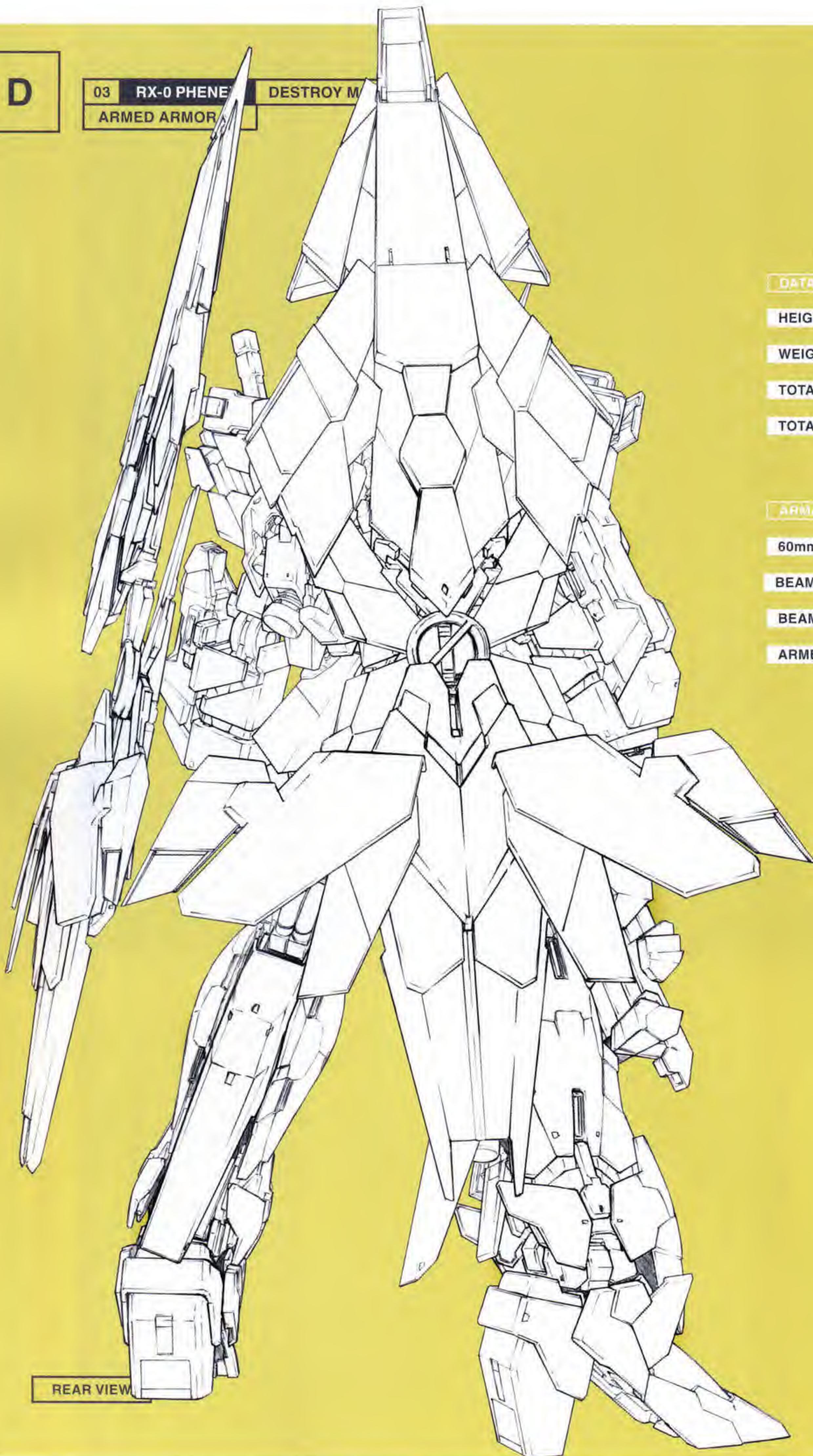
D



FRONT VIEW

D

03 RX-0 PHENEX DESTROY MODE
ARMED ARMOR



REAR VIEW

DATA

HEIGHT: 21.7m

WEIGHT: 23.8t

TOTAL OUTPUT: UNKNOWN

TOTAL THRUST: UNKNOWN

ARMAMENT

60mm VULCAN CANNON × 2

BEAM MAGNUM × 1

BEAM SABER × 4

ARMED ARMOR DE × 2



REAR VIEW

FRONT VIEW

実現しなかった三号機の機体カラー

連邦軍により組み立てが行われた三号機には、当初RX-93レガンダムのカラースタリングを踏襲したデザインを採用が検討されていたといわれているが、対ビームコーティングを施した試験のためRX-93様のカラースタリングは幻の案となった。

RX-0の脚部底面にはバーニアスラスタを二基追加装備するためのスペースが確保されている。これは第二世代のMSに多く見られる仕様で、自由に動く足部先端、機体の端部にバーニアスラスタを設けることは進行方向への加速、急減速などのほか、足の向きを操作することで機動性の向上などに様々な利点があった。

とはいえ足部底面は地面と接触する部位のため、異物の侵入などによる破損事故は後を絶たず、一年戦争後に開発された第二世代型MSの足部底面にはバーニアスラスタを配置、搭載することはなかった。このバーニアスラスタの配置を再び採用したのが第三世代型MS RX-93レガンダムであった。

RX-0はデストロイドモード時に踵ブロックが九〇度回転する機構がある。この構造は接地時にバーニアスラスタを保護するためのカバーとして機能し、高機動を必要としないユニコンモード時には踵で異物の侵入などを防ぎバーニアスラスタの破損を防止している。そして極限までの機動力を要求されるデストロイドモードではバーニアスラスタが常時アクティブになるほか、踵部分は推力偏向パドルとしても機能し機動力の向上に貢献する。

一号機、二号機は地上での運用も想定されていたためこの部分への搭載が見送られた脚部バーニアスラスタだったが、RX-93の後継機たるMSを求めた連邦軍は脚部へのバーニアスラスタ導入を当然のように要求した。そもそも連邦軍は、二号機の宇宙空間での作戦行動を想定していた、接地による

D

RX-0 PHENEX

DESIGN MODE

ARMED ARMOR DE



FRONT VIEW

REAR VIEW



FOOT

足部底面に設されたバーニアスラスタ。ユニコーンモードでは、踵部分に収納される

破損を考慮する必要はなかったのかもしれない。
また三号機は、標準的にアームドアーモアXを装備する。
これはNT-Dシステムが万が一にも正常に作動しなかった場合に対応するためだといわれ、敵性ニュータイプやサイコミュ兵装への攻撃力を追求した装備であるといわれている。根底にニュータイプやサイコミュ兵器に信頼をおかない保守的な連邦軍らしい仕様といえよう。

DEVELOPMENT OF

PSYCHO FRAME

サイコフレームの開発

■サイコフレームの開発

RX-0に導入されたサイコフレームという材料は、MS開発において画期的な万能材料と流布され、その一般的な説明には「構造材合金の中にサイコミュチップと集積回路を鑄込む」ようなものといわれることが多い。サイコミュ・システムの高性能化を模索する中で浮上した新たな概念は、まさしく前述の説明を具現化することになった。

サイコフレーム以前の話になるが、AE社の先進技術研究部は従来から材料の先進化に余念がなかった。同部門の第二材料工学ラボは生産技術部と協調しながら、新たな構造材の研究を行っており、MS/MAをはじめ宇宙艦船や大型建造物に応用可能な非鉄金属系材料の開発・改善からその生産法までを一貫して研究、装甲材の傾斜機能積層成型法やガンダリウム・合金の大量生産技術を確立したことなどで実績を残している。

当時、第二材料工学ラボが追い求めていたのはガンダリウム・合金に代わる次世代新合金であった。しかし従来からの元素配合比を微妙に変えることで新たな物性を生み出す方式での研究開発はほぼ限界に近く、新たな元素を添加することによる特性の改良が続けていたのである。コンピュータ内での設計と特性評価ののち、実際に合金を生成して、その物性が計算通りのものであるかどうかを確認するという、地道な作業の日々であった。

こうした背景の中でAE社にもたらされたのがサイコフレーム技術であった。どのような経緯でこの技術が入手できたのか、まことしやかに流布されている。噂によれば、技術情報の提供を密かに申し出たのはネオ・ジオン軍からであったという。もたらされた情報は、サイコミュ兵器を先鋭化するための画期的な新素材に関するもので、サイコフレームという名称まで付けた精神感应波に反応する、合金というより

は錯体に近い組成のものであった。このサイコフレームの基礎的な物性データ、合成法、試験片はもとよりサイコフレームを用いたムーバブルフレームの設計概念図、シミュレーション・モデルまで添えられていた。産業スパイや亡命者がもたらしたものではない。そこにはネオ・ジオン軍とAE社の密約があったものと捉えられている。

ネオ・ジオン軍のニュータイプ研究所が開発したサイコフレームは、材料そのものが感應波に反応する特性を有する構造材転用可能な合金であり、試験片の中には構造材内部に集積型コンピュータチップを内包するような合金組織を構築したものもあったという。最終的に目指すところは情報伝達路やメモリ専用セル、駆動用モーターやアクチュエーター・システム、動力伝達路など、製造するパーツの機能に必要なエレメント全てを、サイコフレーム内部に作り付けにしてしまうことであった。感應波に反応する合金そのものは内部に収められた専用のコンピュータセルが制御し、感應波のインプット、アウトプット、エミッティング、アンプリフィケーション、オシレーション、コンピュータインク、オペレーティング、トランスミッティング、トランスミューティングといった機能も付与されることが完成形とされていた。

サイコミュ兵器にとつては夢のような新素材をなぜネオ・ジオン軍がAE社に売り渡そうとしたのか？話は簡単で、当時のニュータイプ研究所には開発能力と技術力はあるが、親組織であるネオ・ジオン軍にはそれを量産化する設備施設と資金が不足していたからだという。見返りは物資、MS開発と生産の便宜。もとより、AE社が連邦政府中枢に大きな影響力を及ぼすようになっていたとしても密約が明るみに出れば巨大コンクレタロマリットといえども無事には済まないことも、ネオ・ジオンは含み置いていたことだろう。サイコフレームの量産技術が物理的に可能となるまでは、その存在も秘匿することも条件にあった。とはいえ、この取引を証

明する事実はないのだが。

噂ついでに書き加えれば、ニュータイプ研究所はA.E.社にサイコフレームを売り渡した時点で、すでに精神感応波を無効化する干渉技術の開発に目処が立っており、よしんばA.E.社がサイコフレームを応用した連邦軍向けMSを生産しても（おそらくするであろうと読んでいた）対抗する手立ては十分に準備できるという腹があったともいわれる。

ただ、この時点でA.E.社にもたらされたサイコフレームは、実用可能な構造材としての物性は不十分で、改良の必要性があった。ハードルが高いほど本領が発揮される、第二材料工学ラボはそんな職人的技術者集団の側面ももっていた。

■サイコチップ

最初にサイコフレーム技術が実用型のムーバブルフレームに応用された時には、一般に認識されているように「構造材にサイコチップを鑄込んだもの」に近い状態であったという。これまで主要な構造材として使用されてきたガンダリウム系合金を成型する際に、サイコチップ（送受信用のセンサー部も含む）をインサートして作ったものというのが実体らしい。もともとA.E.社の合金成型技術と設備は他の追随を許さないほどに先進的かつ高度なものであるから、文字通りに「鑄込んだ」わけではないが。

サイコフレームを構造材として必要十分な強度を確保する方法論がなかなか見いだせなかった一方で、構造材としての機能を付加しなければコンピューターの機能を有する組織を内蔵し自律的に感応波を感知、受信、増幅、放射するサイコチップとして使用可能なところまでこぎ着けており、実用型サイコチップとしては完成の目処が立っていた。このサイコチップは、これまで使用されてきたコンピューターの演算素子よりも高性能なものとして機能するため、通常のMS

の駆動制御、特に可変MSへの応用も行われている。

A.E.社が実用型サイコチップに満足せず、サイコフレームを構造材としても使用できることに拘泥したのは、単にそれで組み上げたムーバブルフレームの簡素化や制御速度の向上だけを狙ったのみならず、構造材全体をサイコフレーム化することで高効率・高出力の感応波反応を引き出すことを目指したからである。

■フル・サイコフレーム

結局、サイコフレーム単体の強度確保には一旦見切りをつけ、構造材用ガンダリウム合金を利用することになった。しかしこれはサイコフレーム素材との複雑な結晶構造を成し、いつてみれば高次の金属間化合物とでもいべきものとなり、前述した「鑄込み式」サイコフレーム利用の構造材とは根本的に異なるものである。これにより本格的なフル・サイコフレーム実装のムーバブルフレーム開発がスタートを切ったことになる。

だが、ここでいきなり大きな障害が立ち上がった。ムーバブルフレームを構成する最小単位の部材をサイコフレーム（サイコチップを鑄込んだ構造材）で試作しようとしたものの、どうしても満足な結果が得られなかったのである。形状や要求された強度を満たす塊は生み出せたが、機能に合った構造単位を成型する際に不具合が生じた。合金成型法はいくつか確立されているが、サイコフレーム成型に適用されたセラル成型法、レイヤー成型法のいずれにおいても、経時とともに完成した材料の重心位置に近いところに分子レベルのコアが自然生成され、コアから遠くなればなるほど、サイコチップの機能が劣化するという現象が起きたのである。サイコフレームをガンダリウム合金との金属間化合物化したことが直接の原因ではないか、との疑いから、サイコフレーム単体で同様の部材を試作したところ、これにもコアが生成された

ことから、金属間化合物化したことが原因ではないことがわかつている。

現象の解明を行ったものの原因はまったくわからず、新たな成型法を試しても結果は同じで、成型直後にはまったく存在しないコアが、経時とともに生成され、その大きさは部材の体積に比例するようなサイズであることも確認された。コアは一定の大きさになると成長が止まる。この過程でコアから遠い部位、つまり部材の端部から組織の変性が始まることまでわかっているが、なぜそうなるのかを突き止めることはできなかった。

原因究明の過程で、部材、部品に生じるコアは、部材の端部が重心から一定の距離を超えた時点で急速な生成が始まることわかった。つまり逆に言えば、ある一定の球体内に収まる体積を超えない限り、部品内に構築されたサイコチップは端部まで支障なく反応することが明らかになったのである。これまでサイコチップに不具合が見られなかったのは、偶然にもその範囲内に収まっていたに過ぎなかったのである。

当初予定されていたムーバブルフレームの完全なサイコフレーム化は暗礁に乗り上げることとなった。

■サイコフレームの特異的機能

サイコフレームによるムーバブルフレームの製造は一旦白紙となったが、感応波とサイコフレームの持つ感知特性を研究していたチームからある機能が報告された。A.E.社は公式には認めないものの、サイコフレームの技術導入の経緯を考えればこのサイコフレームの機能試験にはニュータイプまたは素養者が関与していることは間違いないところであろう。単に機械的に再現された疑似感応波試験では十全な実験が行えないことは自明で、人工的に完璧な感応波の再現が可能であれば

RX-0[N] BANSHEE NORN

RX-0 PHENEX



Copyright © Anaheim Electronics A/E

それを応用したサイココミュ・システムが完成されてもおかしくないはずだからである。

それはともかく、研究チームのもたらした報告では、A E社が改質製造したサイコフレームの感応波感受特異性は、その部材の表面積によって乗数的に変化するとされている。簡単に言えば、同一体積、同一質量の部材であっても、表面積が大きくなればなるほど感応波への感受性は高くなるということである。この現象はサイコフレームを主構造材として用いることに、ひとつの方向性を示唆することになった。

それは、 Ψ コア Ψ 生成によって生じた制限の範囲内で最大の面積を取り得る部品を最小単位のユニットとし、これをプロトク玩具のように組み合わせる大きな部材を構成するというものである。この最小単位は仮に Ψ ユニジオメタイト Ψ と名付けられ、何種類かの形状のものが試作された。 Ψ ユニジオメタイトを複数連結結合した単位は Ψ ジオメタイト Ψ と仮称した。

この方式で、 Ψ コア Ψ を生成せずにサイコフレームの機能を最大限に引き出す応急的な解決策が見いだせたことになる。各 Ψ ユニジオメタイトの接合は溶接などでは行えないことがわかっている。こうした接合方法では融合した組織構造が次第に自己整列し（ここまでは普通の合金では理想的な結合といえる）それ故に、 Ψ コア Ψ 生成が始まってしまうのである。このため、 Ψ ユニジオメタイトの接合については（そしてそれはジオメタイト同士の接合にも）互いに凹凸を付けて立体パズルのように組み合わせる、いわゆる「ほぞ接ぎ」のような手法を用いることが決定された。 Ψ ユニジオメタイトは、接触（密着）しているだけでは Ψ コア Ψ の生成を招かないことも確認された。

Ψ ユニジオメタイトの接合は、柄の形状や接合角度、柄と柄穴のクリアランスによって、個々にかかる外力を分散して受け流すように組み上げることができる。これを集合させて作ったジオメタイトをさらに組み上げて作られたユニットは、一体成型で製造されたガンダリウム構造材部品よりも若干強度は下がるものの、その形状と組み合わせ方次第では、ムーバブル

PSYCHO FRAME

LIGHT EMISSION PHENOMENON

Color
Temperature



色温度 (参考概念図) 単位: K (ケルビン)

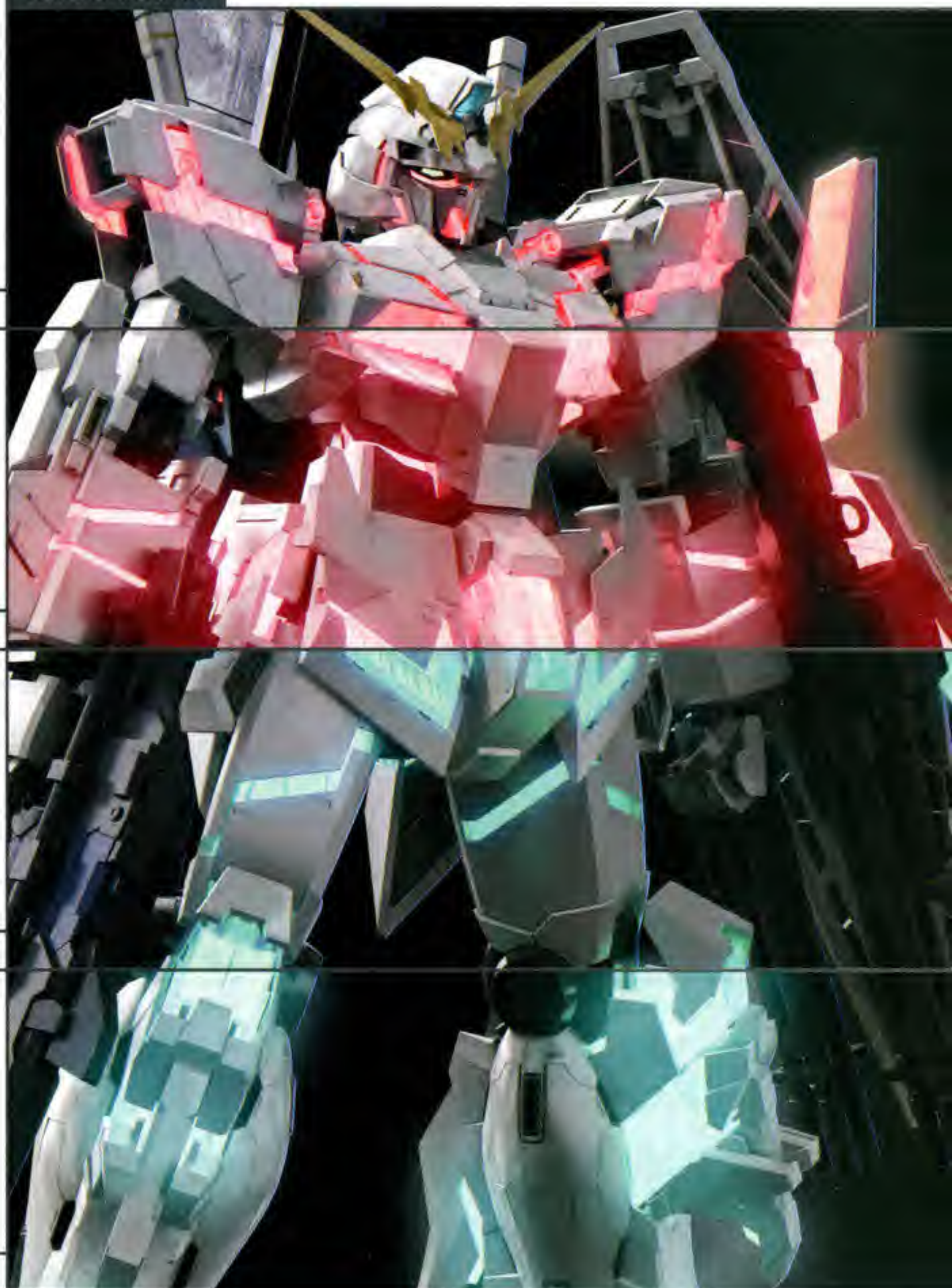
RX-0 UNICORN

STAGE 1

STAGE 2

STAGE 3

STAGE 4



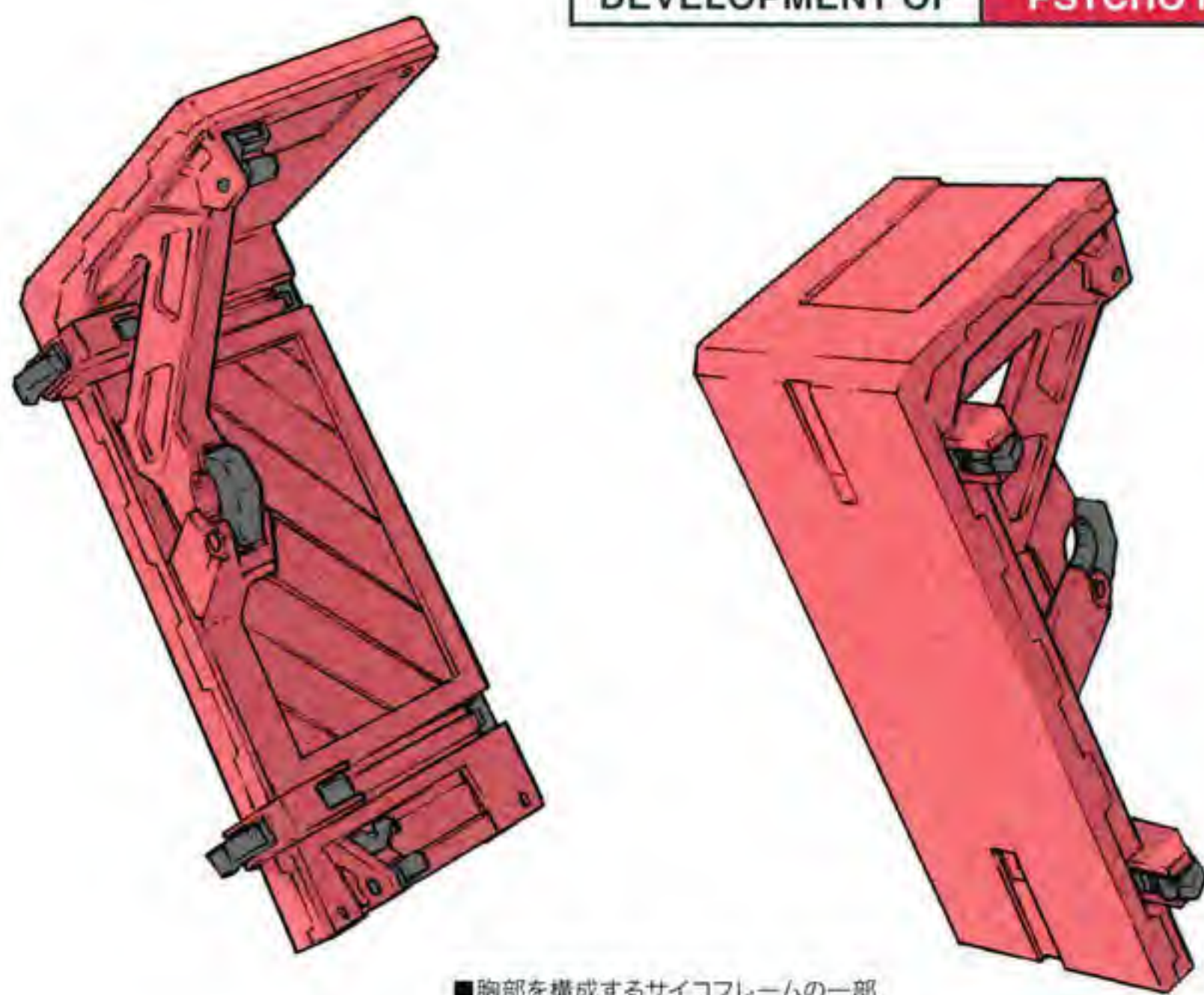
フレームの材料として十分な強度を維持できることが証明されている。

新材料を使用せんがために生み出された方法論は、ムーバブルフレームに新たな概念をもたらすことになった。フレームの構成部材を細かく分割することは、これまでの考え方とは真逆の発想で、生産効率もけつしていいとはいえないものであるため、従来型構造材を元にした発想からは出てこないものである。細分化されたパーツの組み合わせ方ひとつで、外部から加えられた力を各パーツが少しずつずれるといった挙動で吸収分散し応力による内部破壊が生じにくくなること、大きな衝撃に対しても同様に外力による作用を受け流すように機能すること、内蔵された駆動系の自律的制御をパーツ間で連携できれば外力により位置のずれたパーツを自動的に復位できることなど、優位な点が多く見いだされている。サイコフレームの感応波感受性を高めるため表面積を増積するのに必要なフレーム構成パーツの細かな配置転換や移動を行うというシステムは、可変MSの構造に変革をもたらす可能性を秘めていた。

これで、新型のMS、連邦軍の新しい象徴となるMS、RX-0に適用すべきフル・サイコフレームの実装に目処が立った。あとは具体的な機能を持たせるために、気の遠くなるような数の立体パズルのピースを設計して生産するだけである。

■謎の現象

新型のサイコミュ・システム搭載機体に採用されるムーバブルフレームの構築にあたっては、ほかのMS同様に各部の駆動耐久試験に加え、対感応波感度試験や操作性試験が繰り返し行われている。フル・サイコフレームで構築されたムーバブルフレームは、戦闘時にサイコフレームの機能を最大に発揮できるように表面積を拡大できるような構造がより実用的な設計で採用された。サイコフレームの感応波感受性は先述のように



■胸部を構成するサイコフレームの一部

表面積が大きいほど向上するが、それは真空空間に接する面に限られたことであつた。向かい合つて密着したサイコフレーム面は、感応波の伝搬は行方がアンテナあるいはセンサー面としての機能にはほとんど関与していないことが確認され、その結果、ジオメタイトで構成されたユニット同士の接触面は、強度を損なわず、なおかつ必ず互いの接触が断たれないような形状を工夫する必要があつた。もとより、通電路、データ通信路もこの接触面のどこかに接点を設ける必要があつたので、各パーツの設計は二段と複雑を極めた。故障に対する対策は、ユニット交換以外に対応できない構造なので、予備部品は大量に生産されることになった。ユニジオメタイトのサイズで考えた場合、生産についてはさほど大規模な施設は必要なく、製造の設備さえ整えれば中規模以下の施設でも対応できることがせめてもの救いであつた。

話を戻そう。耐久および駆動試験中、増積によつて高感度状態に入つたサイコフレーム（一般に活性化という表現で表される状態）は、発光現象を伴うことが確認されている。これは通常の運用で各パーツの駆動に必要な給電などを行つた程度では生じない現象である。外部からの疑似感応波放射を受けた場合に、可視光長波長域の発光が観測されたが、そこに発熱は伴わなかつた。この発光が、外部からの感応波、または（パイロットの発する）内部からの感応波が誘発因子であること以外に原因は全く不明であるが、フレームの各種機能に関しては全く影響はなかつた。

■さらなる謎

この実験段階でもうひとつ不可解な現象が発現している。それがサイコフレームの結晶構造変化である。もともとこの現象は、発光現象の陰に隠れるように生じていたため、その段階では見逃されていた。というよりも、発光に付随する現象

であろうと思われていただけである。ただ遡つてデータを精査すると明らかに結晶構造の変化は起きており、その変化は経時によつて自然に復元していた（そのこと自体も不可解といえはいえなくもないのだが）ため、なぜか問題はないと判断されたらしい。

ムーバブルフレームを完全に組み上げて、ダミー装甲を装備、全身の駆動同調実験が行われ、同時に機体外部から照射される疑似感応波と、機内操作によりフレームから発振される感応波の干渉度合を計測する目的で複数の異なる周波数の感応波を放射したところ、サイコフレームに繋がれた計測機器がこれまでにない変化を捉え、発光を始めたサイコフレームは裸眼で直視できないほどに強烈な光を発した。機体はまばゆい光に包まれ、計測機器はでたらめに意味不明な表示を行うとともに測定不能となつた。そればかりでなく、サイコフレームの表面にはクリスタル状の物質がまるで「生える」ように形成されていった。クリスタル状物質の析出が進行するのと同時に光の波長は短波長寄りに遷移しはじめ最終的には全波長域に渡つて発光していたことが、後のデータ分析でわかつている。

この現象に驚いたスタッフがシステムの緊急停止を行うと、間を置かずサイコフレームの発光現象は終息し、表面にできたクリスタル状の物質は粉末状に砕け散り、サイコフレームの表面は、何も起きなかつたかのように暗灰色の金属然とした元の姿に戻っていたという。

発光は、サイコフレームの活性化現象と呼ばれていたが、それには次のステージがあることが判明したのである。サイコフレーム表面からクリスタル状物質が析出する結晶化現象が、サイコフレームそのもののどのような影響を与えているのか分析したところ、高次金属間化合物として構築された合金組織に構造のダメージはみられなかつた。しかしその表面の組織構造が、より強固な外皮を形成するような結晶構造に

変化していることが確認できたというのだ。これは、サイコフレームの成型段階で表面硬化には理想的な組織構造として配位が試みられたものであったが、どうしてもうまくいかなかった構造のひとつであった。このため、活性化に伴う結晶構造変化は大勢に影響なしと判断されたという。

ただし、精密な測定によると金属間化合物のマトリクス部分にくわかな質量の損失が発生していることが突き止められている。この損失は分子質量レベルの欠損であり、組織構造としての劣化は見られず、機能への悪影響も測定されていない。しかも不可解なのは実験中に観測された析出クリスタル状物質の、見た目から推測される質量との辻褄が全く合わないもので、析出した物質がどこからどのように生じてどこへ消えたのか、推理のよすがが足りない状態のままであった。

さらに付け加えるならば、この結晶化現象と同時に、精神感応波の干渉により多数のサイコフレーム部材が、共鳴していることが明らかになっている。これは、周囲の環境になにがしかの物理的な作用を及ぼすもので、後に「共鳴励起現象」と名付けられるものである。この後も稼働実験は繰り返されるが、同様の現象が発生する条件は一定でないため、原因究明のための再現実験を行うとしても思い通りにはいかなかった。駆動実験用のムーバブルフレームのみならず、もう一基作られている完成機体用ムーバブルフレームの駆動試験においても、数度、クリスタル状物質の析出や共鳴励起現象が観測されたという。同時に部材表面の結晶組織変化も確認されているが、ただこれもまた、実験用フレームとの発生条件がまったく異なっていたため、原因の究明は困難を極めた。というよりも原因は不明であることがはっきりしただけであった。

ただひとつ明らかだったのは、再現実験を行うために使用されたサイコフレームが脚部、腕部、胴部など部分単位である場合には、発光と部材表面の可逆的結晶化以外の現象は生じなかったということである。クリスタル状物質の析出、共鳴励起は、全身のムーバブルフレームを組み上げていた時にの

み生じたため、現象の発生はサイコフレームの総量と高感度化した部位の総面積が関連しているのではないかと推測されている。ある推論では、非常に強い感応波に反応して活性化したサイコフレームが自律的な感応増幅状態に陥り、種の暴走が始まった結果として物理的な変異が発生し、自らサイコフレームの表面積を拡大するためにクリスタル状物質の析出と成長を促進する、としているが、これは現象を説明したにすぎず、「何もわからない」という言葉を研究者特有の言い回しで語ったにすぎない。

このような経緯から、サイコフレームの感度を若干低下させる、つまり高感度状態時の感受部総面積を減じたところ、わずかなクリスタルの析出以外に不可解な現象が観測されることがなくなり、機体の製造は完成に向けて今度こそ本格的に動き始めた。外装装甲は、サイコフレームの感応波感受性を高めるための状態、つまりサイコフレームの表面積拡張に追従するように可動し展開または開裂する新しい変形方式が導入された。本来であればより大きな感受面拡大を想定していたが、先述のような暴走的活性化現象が発生させないため最大効率の限界点を見極めて安全許容範囲内に余裕を持たせた設計とされた。後に「デストロイモード」と呼ばれる形態がこれである。本来ならばこれで充分とされるが、未知数の部分が多いサイコフレームの実戦運用における特性を知る目的で、外装装甲の可動、変形機構は、感受機能を臨界点ぎりぎりに設定した最大展開状態への変形が可能な機構も添えられていた。アンチエインドと名付けられた最終形状は、外装装甲駆動部の試験用ムーバブルフレーム（これは一連のサイコフレームにおける現象が観測された時点で、通常の構造材にサイコミュチップを封入した部材で急遽製造されたもの。フル・サイコフレームのムーバブルフレームと同等の変形、駆動、可動域をもつタミであるが、サイコフレームの導入がペンディングとなった場合の代替品として使用することもあると考えられていたという）によって行われたことだけが確認されている。

■サイコミュジャック

RX-0に装備された（というよりもこちらが本体なのであるが）サイコフレームの性能は、実質的に未知数である。これは搭乗するパイロットのニュータイプとしての資質が大きく影響するからとされる。シンセティック感応波（疑似感応波）による実験では、サイコフレームの量的な差（感受面の面積）が発振する感応波の“出力”に大きく関与することがわかっていたから、全身の骨格構造がサイコフレームであるRX-0は、おそらく巨大なMA的なサイコミュ兵器は除き、通常サイズのサイコミュ兵器に対しては精神感応波の放射出力で大きなアドバンテージを有していると想定された。

これを利用して考えられたのが、敵サイコミュ兵器の遠隔操作武装ファンネルに対するコントロールの攪乱、または一時的に制御を奪うという戦術であった。サイコミュ兵器におけるファンネルの役割は、相手の、特に高機動兵器の出足を挫き、あるいは機動性を発揮できないように動きを封じ、その隙に乗じて本体に装備されている主兵装で敵を屠るというのが通常の戦

術といえる。しかし、ファンネルの動きを封じればサイコミュ兵器の優位性は少なからず殺がれることになる。ファンネル自体の稼働時間は決して長くはなく、推進機能が低下すれば脅威は小さくなる。このため、敵が発振する感応波を圧倒する出力でこちらが感応波を放射できれば、一時的にもファンネルの機能を奪取でき、それを操作して自身の攻撃端末として使用できないまでも、相手の攻撃命令を封じてしまえばいい、と判断されていた。

RX-0が敵のサイコミュ兵器の攻撃端末をジャックするという噂は、いささか誇張されているが、しかし機体のサイコミュ兵器としての優秀性を物語っているともいえる。

また同様の発想で、敵サイコミュ兵器の感応波操作に干渉し、あるいはこれを妨害する、いわばジャミング・システムとして応用への可能性も研究されている。

PSYCHO FRAME

サイコフレーム

はじめに

歴史を紐解けば、いまや人類の生活にとって欠かすことのできない通信用電波を初めとする各種の電磁波は、最初は理論だけが先行し長年存在すると言われながらも感知する機器が製作されるまで存在の証明はできなかった。精神感応波（サイコウェーブ）と呼ばれるものも同じで、人間が発するある種の波動（と表現されるもの）はサイコウェーブ・センサー（以下PWセンサー）により感知され、存在は確かとされているが、実態はまったく不明で（仮説はいくつも立てられているものの）確立した理論もほとんどない。

RX-0 ユニコーンの構造物として全面的に使用されていたサイコフレームはPWセンサーから進化したものだが、精神感応波を送受信・増幅することができるとは解っているものの、そのほかは不明な点が多い。動力源さえよく解っていないという。使うことはできるが原理は解っていないものの典型である。RX-0ではさらに精神感応波を遮断、あるいは干渉、消滅させることができる応用材料まで開発、装甲板として使用されており、使うだけならかなりのノウハウが蓄積されているようである。

ここで間違えてはならないのがよく精神感応波の解説に書かれる「精神感応波＝脳波」、ではないということである。脳波は脳の活動により生じる単なる生体電流であり、ニュータイプあるいは強化人間が、サイコミュ兵器などを操作中に通常と違う特殊な波形の脳波が観測されることからしばしば混同されるが、脳波そのものがサイコミュ兵器をコントロールしているわけではない。

もちろんサイコミュ兵器開発の初期段階では、人間の脳波をあらかじめサンプリングして、たとえばパイロットがレーザービームの発射を意識した脳波を検出した時に発射の指令を

レーザー砲に送り、パイロットの指がトリガーを操作するよりも早く発射が可能になるようにしたが、これではただの脳波コントロールであり精神感応波によるコントロールとは程遠い。

それでもパイロットがニュータイプで、常人より飛びぬけた洞察力などが働いた場合は驚異的な反応速度を記録し軍上層部に新しい兵器のコントロール装置として（ニュータイプ共々）アピールできた。しかしそれがかえって地球連邦軍、ジオン軍、ひいては宇宙移民者の判断を狂わせ、あらぬ方向へと進化し最終的に生み出された「サイコフレーム」はRX-0という「ニュータイプ狩り」用兵器の中枢になってしまったのは皮肉としか言いようがない。

ここではそのサイコフレームとその前に出現した精神感応波利用デバイスについて、その原理と発展を推測を交えながら解説していく。先にも述べたとおり利用するためのノウハウはあるが完全な理論としては何も確立したものがないので観測された事象から判断していることをあらかじめお断りしておく。

精神感応波（サイコウェーブ）概要

精神感応波はニュータイプだけが発することができる特殊な波動と考える人もいるが、現在までの研究によれば生物ならば多かれ少なかれ必ず発振し、受信することのできる生物特有の波動とされている。もちろん生物によってそれぞれ発振の強弱や受信の感度が異なり、脳の容積に比例するともいわれているが、先にも述べたとおりその存在が確認されているだけで原理や理論、特性を表す方程式などは一切確定していない。



また有史以来いくつもの事象が記録されている超常現象の一部、ある特定の人物などが駆使していたとする予知能力や透視能力、念動力など第六感とか超能力などと呼ばれる特殊能力は精神感応波によるものと推測する研究者もいる。

実際、中世あたりから民間レベルでその存在自体は半信半疑なまま続けられてきた超能力の研究過程において、西暦二〇世紀後半に発見された人間の思考に反応する特殊なセンサー物質により精神感応波の実在が確認されたとする研究者が多い。ただ、このセンサー物質は発見されたこと、存在することすら一切公表されず、現在においてはそれがどのようなものであったのかは判然としない。(註…東欧圏にあった人間の第六感を研究するいわゆるESP研究所で発見された合金説、ある大学の量子力学研究室で量子コンピューター開発中に偶然発見された金属素子説、発光生物の細胞から抽出されたミトコンドリア説等々毛色の違う様々な説がある。)

宇宙世紀に入る直前、人類の進化形態、亜人種とされるニュータイプの出現が予測され、宇宙世紀に入ってから実際にニュータイプと考えられる人々が現れるとPWセンサーは急速に進化する。ニュータイプから特に強く検出される精神感応波に非常によく反応するため、ある程度の範囲の仮の理論を組み立てられるようになったからだ。

現在、PWセンサーはコンピューターチップの形で供給されており、複数ある出力端子から電圧、電流、周波数などの形で精神感応波の状態をモニターすることができる。ただ、PWセンサーが実用段階にいたっても精神感応波の存在が解っただけで、精神感応波を実用的に使うことはニュータイプ以外には難しかった。

精神感応波自体の実態は不明で、波と称してはいるが水の

波や音波とも違って真空中でも届くので媒質を振動させての波とは違うし、もちろん電磁波とはまったく異なる性質があることだけは解っている。何より光速を超える伝達速度を検出した記録もあるので、少なくとも古典力学ではまったく説明はつかない。また量子力学ともまた違う力学体系の構築が必要と考えられている。

ニュータイプの出現

人類の暦が西暦から宇宙世紀に変わる前後までは、単なる概念でしかなかったニュータイプも宇宙世紀が進むにつれ実際にニュータイプではないかと考えられる実例が現れ始める。当時ニュータイプの定義はまだ確立しておらず(現在に至るまで完全には確立していないが)それと思しき人物、例えば異常なほど空間把握能力に長けたパイロット、予知能力があるとか思えないほど危険回避能力に優れた兵士、遠く離れていても意識および感覚を共有できる人物など、それぞれに対して興味を持った軍の研究所や民間の生体科学研究所などが独自に分析、研究を行っていたが、それらの人物が特殊能力を駆使する際に共通して検出されたのが並外れた電氣量と独特の波形を持つ脳波だった(この観測事例が現在まで続く精神感応波⇨特殊な脳波、という誤解を生み続けていると考えられる)。

当然、この特殊な脳波がまず注目される。ニュータイプが発するこの特殊な脳波は強く特徴的で再現性が高かった。また、似た思考をした時には似た波形の脳波が検出された。しかし、何度も書くようだが脳波は単なる脳細胞の活動に伴う電流である。ニュータイプの特殊な脳波も当初は兵器コントロールシステムのトリガーとして使うことが考えられた。

ニュータイプの脳波は一般人のそれよりはるかに強く特徴的で様々な感情、意識をはっきりと区別できるほどだったのである。

地球連邦軍の生体科学研究所が、ニュータイプによる脳波コントロールシステムの兵器への応用を提案するも、宇宙世紀四〇年代初めのこの時期、新たな兵器開発をする意欲も予算も地球連邦軍にはなく、むしろ地球連邦軍自体が縮小の一途をたどりもはや自警団的な働きしかしてなかったのである。やむなく研究員たちは軍を抜け、データを持って宇宙に上がりいくつかのコロニーで細々と研究を続けた。宇宙移民者の中には地球よりはるかに多くのニュータイプ被疑者が存在していたからです。だが、地球で続けるよりはましであったとしても、研究は遅々として進まなかった。

それが一転したのはが宇宙世紀〇〇58年のジョン・ズム・ダイクンによるジョン共和国の創立である。ジョン・ズム・ダイクンはニュータイプの存在とその可能性を信じており国立の研究所を設置する。この研究所の目的はもちろん医療関係を主としたニュータイプの平和利用だったが、ジョン・ズム・ダイクンの死後はジョン公国軍の増強とともに軍事利用が目的となっていた。ただ、ニュータイプの存在は宇宙移民者の希望であり心のよりどころではあったので軍事利用の研究は極秘裏に行われている。

一方、地球連邦軍はジョン公国を連邦に対する脅威とみなし、年毎に予算を倍増させ軍備の増強を図った。それに伴いニュータイプ研究にも予算がつき、地球に残った研究者たちも大手を振って再び研究に没頭することができるようになった。しかし、地球連邦軍では人工的にニュータイプを生み出す技術、つまり強化人間の研究に徐々にシフトしていったという。

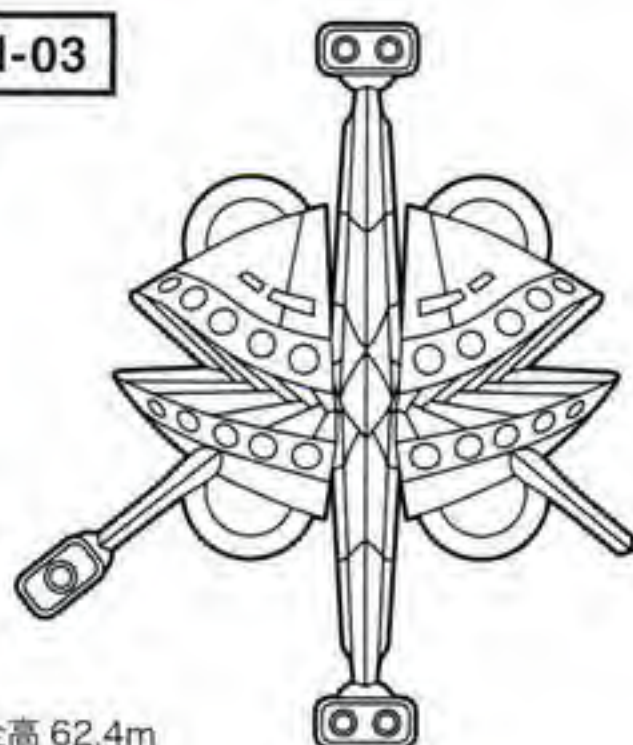
PSYCOMMU

サイコミュ兵器の系譜

MAN-03



全高 62.4m



■有線通信
デジタル暗号化レーザー信号

有線制御式メガ粒子砲 ×4



ライト・ケーブル

MSN-02



全高 17.3m



コントローラー小型化

■有線通信
デジタル暗号化レーザー信号

有線制御式メガ粒子砲 ×2



MSN-08

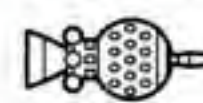


全高 47.7m



■無線通信 (ミノフスキー通信)
デジタル暗号化信号

ビット ×10



■ミノフスキー粒子散布空域

PSYCO FRAME

RX-93

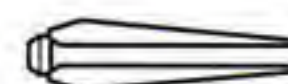


頭頂高 22m
全高 24.2m



無数の多次元

フィン・ファンネル ×6



■有線通信 (波動量子通信)
周辺空間の波動を多次元マルチチャンネルとして、
信号をカオス状態のまま送受信する

精神感応波利用兵器・サイコミュ

■開発〜一年戦争

ジオン軍のニュータイプの軍事利用は、当初脳波コントロールシステムのトリガーが考えられた。ミノフスキー粒子が発見される以前の宇宙空間での戦闘は、人員の安全という面から無人機を主流とする予定であった。

具体的にいえば小型でスラスターを六基搭載した電波による無線操縦のレーザービーム砲台で、その形状をアラビア数字の「0」と「1」に見立て「ビット」名づけられた。ビットは著しくコストを抑え、大量生産を行う予定であった。通常の操縦者はビットに搭載されたカメラを通して操縦するが、ニュータイプの操縦者には脳波によるコントロールが期待された。それもニュータイプの卓越した空間把握能力に反射能力、危険予知能力などが加われば戦艦や宇宙戦闘機を相手に圧倒的有利に立てるはずであった。また一部のニュータイプには複数機の同時操作が期待された。

しかしそれも宇宙世紀0069年のミノフスキー粒子の発見により水泡に帰す。電波による無線操縦が効かなくなるからである。代わりにレーザー通信による操縦も試みられたが、ミノフスキー粒子の影響で通信が不安定となりビットが敵機の後方にいる場合、つまり母艦とビットの間に敵機が入ると通信が遮断されるなどの問題が生じ、実用化にはいたらなかった。

一年戦争が始まるとわずかでも有効性が認められる試作兵器に多額の予算がつけられ、早期の実用化を促されたが、ビットに関しては実用化の目処は立たなかった。苦肉の策として有線誘導が試されたが、やはり無重量空間とはいえ質量のあるケーブルを引っ張りながらの機動は無線誘導時に比べて四〇パーセント以上の機動力の低下を招き、旧型のザクを改

造した有線ビット母機が建造されたものの実戦テストで大破・廃棄されてしまった。

そこで機動力の低下を補う意味で、ニュータイプによる脳波コントロールが注目された。ニュータイプの強くはつきりした脳波をサンプリングしてコンピュータに記録しておき、ビットのコントロールや母機の機体制御まで脳波で行えば、手と足で機体やビットを操縦する場合より三〇から四〇パーセントの反応速度の向上が期待された。もちろんこれでは有線操縦による機動力の低下を補い相殺するだけだが、ニュータイプの卓越した空間把握などの特殊能力に基づく総合的な戦闘力の更なる向上が期待されたのである。

一年戦争の終結間際、ジオン軍のニュータイプ研究所のひとつ、フラナガン機関において試作モビルアーマーの建造が開始された。もともと小型艦艇として建造されたもので、搭載してあった四基のメガ粒子砲塔を有線操縦のビットに改造した。乗員は少なくともニュータイプが二名で、機体操作とビット操作に分かれて効率化を図った。また非ニュータイプ乗員でも操作を可能としたが、機動性能は極端に低下するとされた。

MAN-3 ブラウ・プロと名づけられたこのモビルアーマーは、中立宙域であるサイド6近辺でニュータイプ搭乗員二名のほか数名の非ニュータイプ補助員で機能テストが繰り返された。そこで連邦軍機（機種不明）と遭遇し攻撃を受け大破したもののかろうじて帰還し、修理の後再びソロモン宙域に実戦テストとして投入された。ソロモン宙域ではあのホワイトベースと交戦、当初は思いもよらない攻撃法にホワイトベース側が苦戦するも、RX-78 ガンダムを駆るアムロ・レイ曹長により撃墜されて搭乗員も全員死亡した。

MAN-3はその後ベースとなった艦艇の同型艦を使って五機（三機とする資料もある）が生産されア・バオア・ター宙域に投入されたが全機未帰還となっている。結局MAN-3は

失敗作とされたもののニュータイプ対応機初の実戦投入として貴重なデータを残した。

一方、ミノフスキー粒子散布空間において、電波が使えない状況の対策としてミノフスキー粒子そのものを媒体とするミノフスキー通信の実用化に目処がたってきた。この方式ならば当然のことながらミノフスキー粒子を散布した空間でも通信が可能になる。ただしミノフスキー粒子の濃度がある一定値を超える必要があった。

レーザー代わりに使うことも考えられたが、結局のところ地球連邦軍もいずれ同じようなシステムを開発し対抗策をとることは目に見えており、決定的なアドバンテージにはなり得ないと考えられた。それでもミノフスキー粒子散布下の環境で、無線通信が使えるのは都合が良い。ミノフスキー通信は実用化を急がれたが、そのうちミノフスキー通信をビット操縦に応用しようというアイデアが生まれたのも当然の流れといえよう。

一年戦争終結直前、開発中だった試作モビルアーマーがフラナガン機関に持ち込まれ、ミノフスキー通信システムとビット・コンテナを追加、ミノフスキー通信を利用した初のビット母機として完成しMAN-X8 エルメスと名づけられた。短期の機能テストの後にソロモン宙域に実践投入され、最初のビットによる攻撃でいきなり艦艇四隻を撃沈する戦果を挙げた。ただ、搭乗していたニュータイプ・パイロットのラファ・スン少尉の体調悪化により短時間で撤退している。

MAN-X8は母機の操作と複数のビットの操作を二人のニュータイプ・パイロットに行わせていた。当初、攻撃時は母機は相手から隠れ、ビットだけを攻撃に向かわせるはずだったが、初陣とあって安全を考慮し母機を敵から必要以上の遠距離に配置させたため、パイロットの疲労が大きかったとさ

れ、以降は遠距離での配置をやめ、代わりに護衛機を随伴させることにした。二回目の出撃ではなぜかこの護衛機が戦線を離脱してしまい、敵艦からの反撃を受けた。かろうじて四隻の巡洋艦を沈めたものの結局これもまたRX-78に撃墜された。

MAN-X8は計三機が作られ、一機は実験中に大破、残り二機は未帰還となっている。MAN-X8に搭載されていたミノフスキー通信システムは、ミノフスキー粒子自体を媒体にし、簡単に言えば空気中の音波のように粗密波の伝播である。一度に大量の情報は送れず、せいぜい音声程度だがビットのコントロールには充分だった。また実験中に大破した号機にはPWセンサーが搭載され、ニュータイプの脳波ではなく、精神感応波を直接拾ってコントロールしようと試みたが、PWセンサーが不完全でシステムの暴走を招き事故につながったとされる。しかしこの事故はPWセンサーと精神感応波に関する貴重なデータを残したが、まもなく一年戦争は終結しジオン軍のニュータイプ研究も終了した。

■一年戦争後、サイコフレームの開発

前項までのとおり、一年戦争の終結まで地球連邦軍やジオン軍側でニュータイプを戦争の道具として使うための様々な試行錯誤が繰り返されたがどれも決定打にかけていた。

ジオン公国にあった研究所や研究者、所属していたニュータイプたちがどうなったか完全には追跡できていない。ジオンツク社などの軍事企業とともに地球連邦軍やアナハイム・エレクトロニクス社（以降AE社）のような地球の軍事企業に吸収されたところもあるが、ジオン公国の再興を夢見てアクシズをはじめとするジオン公国の残党に合流した研究者、ニュータイプもいた。

地球連邦軍では、ニュータイプはいまだ宇宙移民者たちの心のよりどころであったので積極的に公表はしていなかったが、研究は続けていた。

戦後の地球連邦軍以外の研究所で注目されていたのがあのPWセンサーである。ジオン公国独立以前から精神感応波の存在がPWセンサーによって確認されたものの理論化できず実用化には程遠い存在とされていた。

一番問題だったのは、精神感応波を発するニュータイプからの距離がどんなに離れていようが近かろうが精神感応波の強度は変わらず、到達するタイムラグもまったくなかったことだ。これは古典力学、相対性理論では説明がつかず、量子力学の範疇に入ると考えられたが、むしろ量子力学では説明がつかない現象の方が多く、研究者たちは頭を抱えていた。しかし研究を続けているうちわずかながらも道が開けてくる。少なくとも二つ以上のPWセンサー間では双方向の通信が行われているらしいことが分った。そしてなによりミノフスキー粒子の影響をまったく受けないことが実験により判明したのだ。

そこでとりあえず精神感応波を利用した通信機、サイコ・ウェーブ・コミュニケーション、通称サイココミュの開発が開始された（二年戦争時にフラナガン機関で開発された「サイコミュ」は精神感応波を使わないので、現在では名前を使っただけの本当の意味でのサイコミュでは無いとされている）。それは操縦者（ニュータイプ）の精神感応波を、ビットに搭載されたPWセンサーが感知、デジタルの電気信号に変換する。その信号をコンピュータがあらかじめサンプリングしておいた信号と照らし合わせて操縦者の考えを判別しビットを操作する仕組みとなっていた。

ただし、使用できるのはなんとか理論を組み上げることのできたのは重力の影響をあまり受けない宇宙空間だけだった。しかも操縦者はできるだけ純粹に操作のことを考えねばならず、極度の緊張と集中力が必要で、このシステムでは個人差もあるが有効なコントロールが可能なのは最長でも五分が限界だったという。

薬物投与により一時的に集中力を高める実験も行われたが、実験中や実験後に操縦者がこん睡状態になるなどの副作用もあった。そのため精神感応波を機体制御だけに特化して使おうとしたのがバイオセンサーである。コクピット内に設置したPWセンサーがニュータイプ・パイロットの精神感応波を読み取り、操縦桿やフットバーの代わりに機体制御コンピュータに指令を出す。ビットを制御しなければニュータイプ・パイロットの負担は減り、通常どおりにMSを操作可能となった。

また従来どおり操縦桿やフットバーなども残しておいたため、ニュータイプ・パイロットでも操縦桿を操りながら機体制御を考えることでより精度の高い操縦が行えた。

ちなみにバイオセンサーはPWセンサーを使った操縦システムの名前で、AE社が取得した商標である。バイオセンサーはグリプス戦役においてAE社製のMSZ-006 ゼータガンダムやNSZ-010 デュブルゼータガンダムに搭載され一定の効果を上げた。

ほかにPWセンサーの出力側からデジタル信号を入力すれば、完全では無いがそのデジタル信号が精神感応波に変換されもう一方のPWセンサーで精神感応波として受信できることが判明。いわばスピーカーをマイク代わりに使うようなもので、精度が著しく低下したがこれを応用すればニュータイプでなくとも精神感応波を使ったビット操縦が可能になると期

敵のサイコミュ通信を受信（感知）して対応するというアイディアは、90年代にロンド・ベル所属のアムロ・レイ大尉（当時）により考案されたシステムであったと言われ、そのアイディアを取り入れて完成したMSがRX-93 レガンダムであった。

RX-0に搭載されたサイコミュ受信システムはRX-93に搭載されたシステムの監製版とでもいうべきもので、アムロ・レイ大尉のアイディアを元にAE社が研究を続け、よりサイコフレームの特性を極めたシステムであると考えられている。

外部からもたらされるサイコミュ波を検知するシステムは、ネオ・ジオン系MSに搭載されていたという情報は現時点で確認されておらず、MSの供給元となるAE社の開発チームがこの技術の導入裁量権を有していなかったか、あるいは政治的な駆け引きが背景にあってネオ・ジオンにその技術がフィードバックされないような作爲があったものか、そもそもネオ・ジオンがそのシステムを必要としていなかったのかは謎のままである。

ネオ・ジオンのMSに関連する技術情報が一般には公開されていない事も要因であると思われるが、多数のサイコフレーム搭載機を保有するネオ・ジオン系のMS同士でのサイコミュ共鳴現象が起こったという情報は今まで一例も報告されていない。

待された。

これは後にインコムとして地球連邦軍により実用化される（ただし実用化されたインコムは有線によるフィードバック制御が必要だった）。

一方でミノフスキー通信を使ったビット制御の精度向上も試みられていた。一年戦争時代のミノフスキー通信は、単純なミノフスキー粒子の濃淡の伝播だったので音声レベルの情報しか伝達できなかったが、一年戦争の間に急速に発展したミノフスキー物理学を応用した通信技術は、10次元といわれるミノフスキー粒子が形作る空間を最大限に活用し、精密で正確に大容量のデータの送受信が可能となっていた。

これによりニュータイプの特異な脳波をデジタル化せずアナログのまま送受信が可能となった。この技術を取り入れて作られた初めてのニュータイプ専用MSが、AE社のRX-93 レガンダムとフィン型ファンネルである。この方式であれば、従来のミノフスキー通信よりはるかに希薄なミノフスキー粒子濃度の空間でも精密な制御が可能であった。

RX-93にはもうひとつ新しい技術が取り入れられていた。それがサイコフレームである。サイコフレームはいわば金属粒子レベルまで小さくした無数のPWセンサーを混入させたガンタリウム合金のひとつである。

サイコフレームは、PWセンサーと同じく人間の精神感応波を感知増幅し別のサイコフレーム、あるいはPWセンサーに送ることができる。その速度は光速をも超えるといわれており距離による減衰もない。サイコフレーム内のPWセンサーは、複数の各種金属原子を複雑に配置させたものでその配置自体が回路になっているという。

RX-93は主にコタビットを構成する部材にサイコフレームを使っている。従来のガンタリウム合金よりなぜか強度が



上がっており、コクピットプロットだけで約三キログラムの重量軽減になったという。また通常のコンピュータ・チップ型PWセンサーは手足やスラスターなどの駆動制御部に組み込まれており、パイロットの思考が精神感応波によりそのままMSの手足の動きに反映される。当初はコクピット内の操縦桿やフットペダルなど従来型の操縦装置を取り払う予定だったが、まだまだ未知の部分も多いPWセンサーおよびサイコフレームだけでは心もとないとして従来機器も残すことになった。

また理由はまったく不明だが、サイコフレームは作動させるためのエネルギー源を必要としない。おそらくナノマシンレベルの小ささなので、入力される精神感応波自体がエネルギー源になっているのではないかと考えられている。

AE社では、サイコフレームは自社開発のものではないと素直に認めている。ただし技術の提供元は明かせない、としているがおそらくネオ・ジオン軍からであろうことは当初から推測されていた。

一年戦争の終結時に数多くの研究者、ニュータイプがジオン公国の復興を夢見た残党と合流した。後にハマーン・カインの率いるアクシズ（ネオ・ジオン軍）ではニュータイプ専用MS、AMX-004 キュベレイが作られた。このAMX-004は一〇基のファンネルを搭載しており当初はエルメスIIと呼ばれていたが、明らかに二年戦争時のMAN-X8 エルメスの流れを汲んでいる。

一説にはフラナガン機関がほぼそっくりそのままアクシズに移動したとされており、高度なMS開発技術も同時に伝えられたようである。AMX-004の開発にAE社の関与は認められないが、おそらくこのころからPWセンサーに関しては一歩も二歩も抜き出していた旧ジオン軍の各種技術を得るために接触していたものと考えられる。

■サイコフレームとアクシズ・ショック

サイコフレームはもともとA.E.社が開発中の金属原子で、各種の電子回路を組み込み、それをそのまま構造物とする画期的な「エレクトロ・フレーム」の技術を転用し、ナノ・サイズのPWセンサーを組み込んだ構造物である。

なぜか元となったガンダリウム合金より強度が上がったため、精神感応波の受信アンテナ代わりにRX-93のコクピットの構造物として採用された。

サイコフレームの利点は従来の単体のPWセンサーに対し、フレーム内の無数のセンサーが並列演算をするため処理速度が速く、また、なぜかエネルギーを消費しない。これは精神感応波をより良く感知し、高度で複雑な情報を伝えることを可能としピットの操作性、反応性を画期的に向上させた。反面、感度が高すぎるためパイロットの表層心理だけでなく深層心理まで読み取ってしまう、ファンネルが暴走したり動かなくなるケースもあった。

さらにパイロットが意識を失っているのにピットだけが攻撃を続けるケースもあったという。ほかにもニュータイプや非ニュータイプの精神感応波と共振し、膨大な未知のエネルギーを放射したこともあった。

いわゆるアクシズ・ショックで、宇宙世紀0093年、小惑星アクシズの地球落下をRX-93と地球連邦軍、ネオ・ジオン軍のMSが協力して食い止めた事件である。この時RX-93を中心に広範囲にオーロラのような発光現象が観測さ

れ、地上からも肉眼で見えたという。このアクシズを押し戻したエネルギーを計算するとMS数十機の合計出力をはるかに超えることがわかった。これは量子論で言ういわゆる真空エネルギーを引き出したのではないかと考える研究者もいるが真相は不明で、ただ小惑星を押し戻した未知のエネルギーの存在だけが事象として観測されただけだ。

■RX-0ユニコーンとサイコフレーム

「アクシズ・ショック」と称される出来事により、アクシズを押し戻したのが多数の人間の統一された意思とそれをまとめたニュータイプの未知の能力と解釈した地球連邦の為政者たちはニュータイプの徹底的な否定を企て、RX-0の開発「UC計画」を実行に移す。

RX-0の任務は一言で言えば「ニュータイプ狩り」である。地球連邦の為政者たちが最も恐れるパイロットとしてのニュータイプを、秘密裏に二人一人処理するのが目的である。対象と想定していたのはネオ・ジオンのニュータイプで、搭乗するのはサイコミュ兵器搭載MS/M.A.、いわゆる第四世代MSである。大出力ジェネレーターと大出力スラスターを搭載し、機体自体の機動性能も良く複数のサイコミュ兵器による同時オールレンジ攻撃も可能な高性能な機体である。

コレに対抗するため、RX-0のフレームにはサイコフレームがふんだんに使われ、パイロットの意思を直接手足やスラスターに反映させるインテンション・オートマッチ・システムを採用

している。このため従来MSに比べ六〇パーセントを超える反応速度の向上が見られたという。またこの圧倒的な量のサイコフレームはパイロットの精神感応波を増幅させ、相手のサイコフレームに干渉しコントロールを奪うことも期待された。しかしこのMSの存在は諸刃の剣であり、為政者たちが最も恐れる異常な量のエネルギーを放出して暴走する可能性も飛躍的に高めた。

そのために保険として開発されたのが精神感応波を遮断、あるいは相殺させてしまう材料である。これも原理はよく解っていないが、一説によれば性質の異なる複数のサイコフレームの積層材で精神感応波の位相を内部でずらし相殺させるといいう。RX-0はこの遮断装甲で機体全身を覆っている。暴走の兆候が見られれば、外部からの指令で装甲を閉じパイロットの精神感応波を封じ込める。このシステムは実際にニュータイプ狩りを行う場合にも利用できると考えられた。

RX-0のユニコーンモードでは、内部のサイコフレーム装甲を露出させないように遮断装甲をすべて閉じる。この状態だと機体から漏れ出す精神感応波の特性は、非ニュータイプ機と変わらない。油断したニュータイプ搭乗MSと対峙した時に、遮断装甲を開きサイコフレーム装甲を露出させるとデストロイモードに移行する。デストロイモードに移行するとRX-0の機動性能は著しく向上する。実はこれも理由はよく解っていない。スラスターの推力などがデストロイモードになると上がる設定になっている訳でもないのに瞬間最大で二〇Gもの加速が可能となる（当然中のパイロットにはそれ相応の負担がかかるが、それについての対策はシステムと構造物の項を参照していただきたい）。

シールドにもサイコフレームを搭載しており、遮断装甲を開きサイコフレームを露出させるとあたかもファンネルのように空間を自由に動き回り敵の攻撃から機体を防護する。サ

月軌道上で第三形態「デストロイ・アンチェインド」モードの試験を行ったとされる画像。疑似信号によると思われる発光現象を見ることができるが、この機体が一号機なのかほかの機体なのかなどは一切不明だ。RX-0の情報は今なお多くが機密とされMS開発史上もっとも秘密のベールに包まれているMSと言われている。



イコフレームが空間を歪ませて移動しているとの説もあるが真相は解らない。コロニーレーザーをはじき返すほどの強靱なフィールドを展開したこともあり、何らかの力場のようなもの（サイコ・フィールドと呼ぶ技術者もいる）を展開していることは間違いないだろう。

RX-0は結局発注者の意図したニュータイプ狩りを行うことはなかったが、ネオ・ジオン軍の第四世代MSと激しい戦闘を繰り返した。三機とも四機ともいわれるRX-0のどれもが地球連邦軍の記録ではすべて抹消となっており現在は所在不明である。

二〇世紀に始まった量子学で「シュレーディンガーの猫」と呼ばれる有名な思考実験がある。一時間たつと中の生物を五〇パーセントの確率で殺せる装置を組み込んだ箱の中に猫を入れ蓋をする。一時間後に猫が生きている確率は五〇パーセントだが、実際に蓋を開けてみるまで結果はわからない。蓋を開けるまでの間、中の猫は生きていてかつ死んでいる二つの状況が重なっている、としたものだ。さらに蓋を開けたとたん、猫が生きていれば、猫が死んでいたとする平行世界に分岐するとされ、この世はいくつにも重なった平行世界の集合と考えた。

時の為政者たちは、ニュータイプが未知の能力で箱の中の猫の状態をあらかじめ予想しえたか、あるいは生死をコントロールできる存在であると考えたのではなからうか。猫の状態がわかる、あるいはコントロールできるといふことはつまり未来が見える、変えられることにほかならない。その能力で為政者に都合の良い未来が構築できれば良いが、どう考えてもスペースノイドの代表たるニュータイプが、地球人に都合のいい世界にするとは思えなかった彼らがニュータイプ狩りを考えたのかもしれない。彼らにとってサイコフレームは、シュレーディンガーの猫を入れた「箱」だったのだろうか。■

RX-0 UNICORN GUNDAM



STAFF

Mechanical Illustrations

瀧川 虚至 Kyoshi Takigawa

Writers

小倉 信也 Shinya Ogura
大脇 千尋 Chihito Owaki
二宮 茂幸 (NYASA) Shigeyuki Ninomiya
大里 元 Gen Osato

3D CG Modeling Works

ハギハラシンイチ Shinichi Hagihara(number4 graphics)
大里 元 Gen Osato
河津 潔範 Kiyonori Kawatsu(number4 graphics)
吉野 英武 Emu Yoshino(number4 graphics)

3D CG Direction

ハギハラシンイチ Shinichi Hagihara(number4 graphics)

SFX Works

GA Graphic 編集部 GA Graphic

Pilot Suit Illustrations

しらゆき Shirayuki

Cover & Design Works

ハギハラシンイチ Shinichi Hagihara(number4 graphics)

Editors

佐藤 元 Hajime Sato
小芝 龍馬 Ryoma Koshiba
岡崎 宣彦 Nobuhiko Okazaki

Special Thanks

株式会社サンライズ SUNRISE Inc.

※背景写真提供

佐藤 充 Mitsuru Sato

※営業

永井 聡 (SBCr) Satoshi Nagai

※編集補佐

奥村 英明 (SBCr) Hideaki Okumura

■モビルスーツアーカイブ RX-0 ユニコーンガンダム

2015 年 11 月 6 日 初版発行

編集 ホビー編集部

製作 GA Graphic

発行人 小川 淳

印刷 共立印刷株式会社

発行 SB クリエイティブ株式会社

〒106-0032 東京都港区六本木 2-4-5

営業部 TEL 03-5549-1201

© 創通・サンライズ

© SB Creative Corp.

ISBN 978-4-7973-8246-4

Printed in Japan

<http://masterfileblog.jp/>

本書をお読み頂いた感想、ご意見を上記 URL からお寄せください。

本書の無断複製・複写・転載を禁じます。

落丁・乱丁本は小社販売にてお取り替えいたします。

定価はカバーに記載されています。

本書「モビルスーツアーカイブ RX-0 ユニコーンガンダム」は「公式設定」ではなく、ガンダムシリーズ作品に登場するRX-0 ユニコーンについての歴史的・技術研究書であり、作中のエピソード後という設定に基づいて執筆されています。したがって作中と関連作品などと異なる事実解釈が含まれる場合がありますがご了承ください。

SB Creative

GA Graphic

4
www.nsg.jp